

№ 3 (1), 2023

ОПТИМІЗАЦІЯ ПСЕВДОВИПАДКОВИХ ПОСЛІДОВНОСТЕЙ ГОЛДА В СИСТЕМАХ ЗВ'ЯЗКУ

В. Пелішок, Ю. Пиріг, Р. Бурачок

Національний університет “Львівська політехніка”, вул. С. Бандери, 12, Львів, 79013, Україна

Відповідальний за рукопис: В. Пелішок (e-mail: volodymyr.o.pelishok@lpnu.ua)

(Подано 15 березня 2023)

Розглянуто спосіб оптимізації псевдовипадкових послідовностей Голда для систем зв'язку із урахуванням особливостей генерації вказаних послідовностей, а саме того, що їх можна генерувати лише конкретну максимальну кількість N (наприклад 9, 33, 65 і т. д.). Але на практиці часті випадки, коли їх необхідно значно менше, тобто наявні надлишкові ПВП. Виникає проблема: які послідовності доцільніше вибрати як надлишкові, якщо вони не рівнозначні. Аналізування структури кореляційних функцій, як періодичних, так і аперіодичних, показало, що їх структури істотно відрізняються як за кількістю бокових пелюсток, так і за їх рівнем. У результаті серед наявного масиву послідовностей виявлено менш ефективні, що доцільно використати як надлишкові. Розроблено алгоритм для здійснення оптимізації на основі даних про кореляційні функції окремих послідовностей. Показано, що оптимізація сприяє підвищенню завадозахищеності широкосмугових систем, у яких використано ці послідовності, та зменшенню ймовірності погіршення завадозахищеності. На основі запропонованих критеріїв виконано кількісне оцінювання ефективності здійсненої оптимізації.

Ключові слова: широкосмугові сигнали; псевдовипадкові послідовності; кореляційні функції.

1. Вступ

Серед різних видів систем зв'язку все ширше застосовують широкосмугові системи. До їх основних переваг належить можливість забезпечення великої швидкості передавання інформації. Основою для формування широкосмуговості є використання псевдовипадкових послідовностей (ПВП). Особливістю ПВП, з одного боку, є їх подібність до цілком випадкових, що важливо для формування широкосмугових сигналів. З іншого боку, відомий алгоритм їх генерації, що необхідно для їх практичного застосування [2, 4, 7].

Практично використовують різні види ПВП (М-послідовності, Голда, Касамі, Баркера та інші). Серед них особливє місце займають послідовності Голда. До їх основних переваг, порівняно з М-послідовностями, можна зарахувати [1, 3, 5]:

- істотно менші значення взаємної кореляційної функції (ВКФ);
- суттєво більша кількість послідовностей за однакової кількості (n) елементів пам'яті в застосованих реєстрах зсуву.

Наприклад, якщо $n = 13$, можна отримати 630 М-послідовностей, або 8191 ПВП Голда, що, безумовно, ускладнює процедуру розкриття модульованих сигналів у разі більшої кількості ПВП. Також у цьому випадку періодична взаємнокореляційна функція (ВКФп) становить: для М-послідовностей $\text{ВКФп} = 703$, а для послідовностей Голда $\text{ВКФп} = 129$, що істотно підвищує завадостійкість системи у разі використання останніх [6].

Як бачимо, одним із основних критеріїв оцінювання впливу ПВП на параметри системи зв'язку, з метою оптимізації ПВП, є результати аналізу їх ВКФп. Але це лише один з варіантів серед множини кореляційних функцій (КФ), які визначають ступінь подібності двох послідовностей. Розрізняють певні види КФ, наведені в табл. 1.

Таблиця 1

Характеристики ПВП

Види (шість видів) кореляційних функцій (КФ)		
Види двох ПВП	різні	однакові
Відсутність фазового зсуву між ПВП	ВКФ (взаємна КФ)	АКФ (авто КФ))
Наявність фазового зсуву між ПВП (кожна із ПВП містить декілька періодів)	ВКФп (періодична)	АКФп (періодична)
Наявність фазового зсуву між ПВП (хоча б одна з ПВП містить один період)	ВКФа (аперіодична)	АКФа (аперіодична)

Примітка. Обчислення різних видів КФ доволі трудомістке, тому їх доцільно визначати, використовуючи наявні функції системи MATLAB.

2. Основні властивості ПВП Голда

Значення основних показників ПВП Голда наведено в табл. 2 [9–11]. Визначаючи АКФ, отримують лише основну пелюстку, необхідну для забезпечення зв'язку. Але вже під час визначення АКФп отримують АКФа як основну пелюстку, так і бокові, причому останні лише погіршують якість зв'язку. Ще гірша ситуація у разі визначення ВКФ, ВКФп та ВКФа, де є тільки бокові пелюстки. Значення бокових пелюсток для АКФп, ВКФ, ВКФп наведено в табл. 2, а для аперіодичних КФ (АКФа, ВКФа) аналітичні вирази для їх визначення невідомі, тому їх визначають експериментально.

Таблиця 2

Основні показники ПВП Голда

К-сть елементів реєстра зсуву, n	К-сть ПВП, N	Довжина ПВП, L	Значення АК Φ	Значення бокових пелюсток, R (можливі три значення R)
n – ціле число (не кратне 4)	$2n + 1$	$2n - 1$	L	$R_1 = -1$, $R_2 = f(n) - 1$, $R_3 = -(f(n) + 1)$
де $f(n) = 2(n + 1)/2 - n$ непарне; $f(n) = 2(n + 2)/2 - n$ парне				

Примітка. Наприклад, якщо $n = 5$: $N = 33$, $L = 31$, $f(n) = 8$, $R_1 = -1$, $R_2 = 8 - 1 = 7$, $R_3 = -(8 + 1) = -9$.

Подальші етапи, що стосуються оптимізації ПВП Голда, враховуючи їх громіздкість та складність, доцініше розглядати на основі конкретних варіантів (наприклад, якщо $n = 5$). Але отримані результати справедливі для ПВП Голда довільної довжини. На основі вказаних властивостей (табл. 2) наведено (табл. 3) значення усіх $N = 33$ ПВП Голда. Кожна послідовність містить $L = 31$ біт, які формують її довжину.

Таблиця 3

Основні показники ПВП Голда

Номер послід.	Значення послідовності
1	2
1, 2	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
3, 4	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
5, 6	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
7, 8	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]

Продовження табл. 3

1	2
9, 10	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
11, 12	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
13, 14	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
15, 16	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
17, 18	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
19, 20	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
21, 22	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
23, 24	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
25, 26	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
27, 28	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
29, 30	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
31, 32	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1] [00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]
33	[00111 01000 10101 11100 00001 01010 1]

Примітка. Послідовності отримано в результаті використання двох формуючих послідовностей виду $z^5 + z^3 + 1$ та $z^5 + z^4 + z^3 + z^2 + 1$ та початкових значень $[1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1]$ елементів пам'яті реєстра зсуву .

3. Кореляційні функції ПВП Голда

ВКФ та АКФ як один з видів КФ [6, 8] використовуються за відсутності фазового зсуву між порівнюваними ПВП (табл. 1). Такий випадок спостерігається у деяких (наприклад, провідних) системах за відсутності відбитих сигналів, які запізнюються щодо прямого сигналу. Визначення АКФ, ВКФ наведено у табл. 4.

Таблиця 4

Визначення АКФ, ВКФ ПВП Голда

ВКФ, АКФ	Перша ПВП	a_1	a_2	...	a_{L-1}	a_L
	Друга ПВП	b_1	b_2	...	b_{L-1}	
	$\text{ВКФ} = a_1 \times b_1 + a_2 \times b_2 + \dots + a_{L-1} \times b_{L-1} + a_L \times b_L \leq L$					
	$\text{АКФ} = a_1 \times a_1 + a_2 \times a_2 + \dots + a_{L-1} \times a_{L-1} + a_L \times a_L = L$ де L – кількість бітів у ПВП, тобто її довжина					

Примітка. Біти ПВП $a_1 \dots a_L, b_1 \dots b_L$ набувають одне зі значень (0 або 1). Визначаючи КФ, значення усіх бітів (0) замінюють на (-1). Якщо перша та друга ПВП різні, отримують ВКФ, якщо однакові – АКФ.

Для подальших досліджень доцільно, згідно із табл. 4, визначити почергово КФ кожної вибраної (із 33) ПВП з усіма наявними (33, ураховуючи і вибрану ПВП). Буде отримано 32 ВКФ (із різними ПВП) та першу АКФ (з однаковою ПВП). На рис. 1 наведено результати, отримані для деяких ПВП.

Видно, що кожен із чотирьох варіантів містить однакові значення (АКФ = 31) основної пелюстки та різний набір значень бокових пелюсток (-1, -1 та -9, -1 та 7, -1 та -9 і 7), що відповідає даним табл. 2.

Але у безпровідних системах багатопроменеве поширення хвиль (БПХ), що додатково погіршує завадозахищеність. У такому випадку, крім синхронізованих (початок та кінець яких збігаються у часі, табл. 4) на вході приймача наявні також відбиті ПВП, які запізнюються на один або декілька бітів. В цьому випадку [10, 14] є АКФп та ВКФп, які визначають згідно із табл. 5.

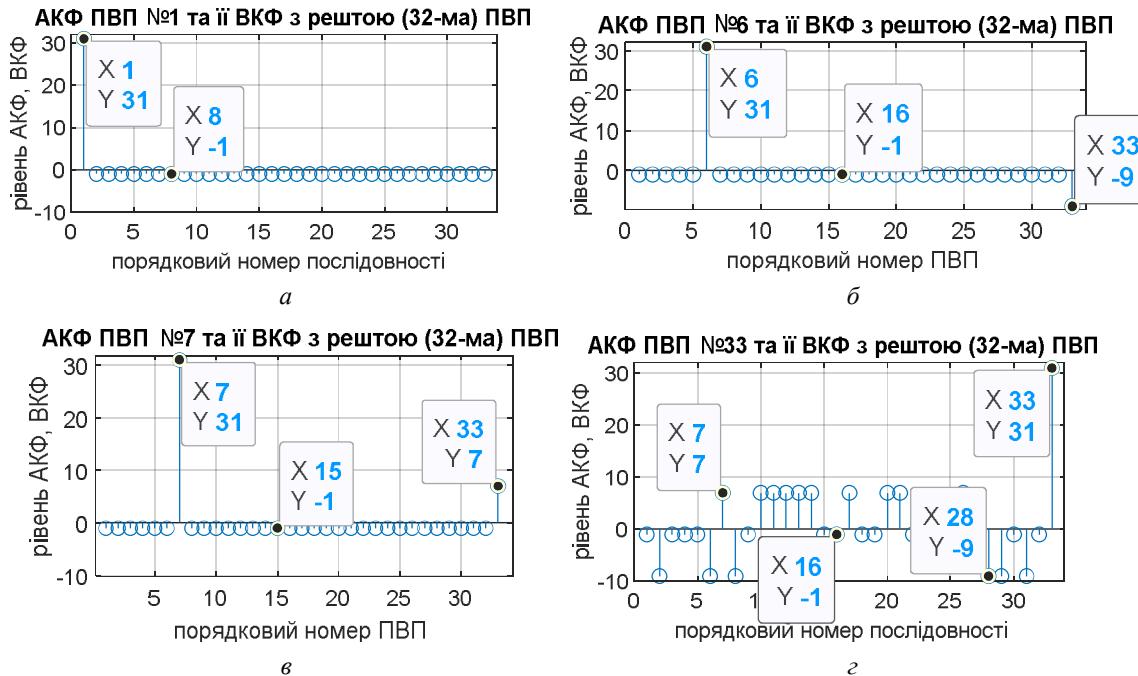


Рис. 1. АКФ ПВП Голда (№ 1, 6, 7 та 33, табл. 3) та їх ВКФ з усіма іншими ПВП

Таблиця 5

Визначення АКФ, ВКФ ПВП Голда

ВКФп, АКФп	Перша ПВП		a_1	a_2	\dots	a_{L-1}	a_L			
	Друга ПВП	b_1	b_2	\dots	b_{L-1}	b_L	b_1	b_2	\dots	b_{L-1}
$\text{ВКФп} = a_1 \times b_L + a_2 \times b_1 + \dots + a_{L-1} \times b_{L-2} + a_L \times b_{L-1} < L$										
$\text{АКФп} = a_1 \times a_L + a_2 \times a_1 + \dots + a_{L-1} \times a_{L-2} + a_L \times a_{L-1} < L$ (одне із L часткових значень ВКФп, АКФп – у разі запізнення другої ПВП на 1 біт)										

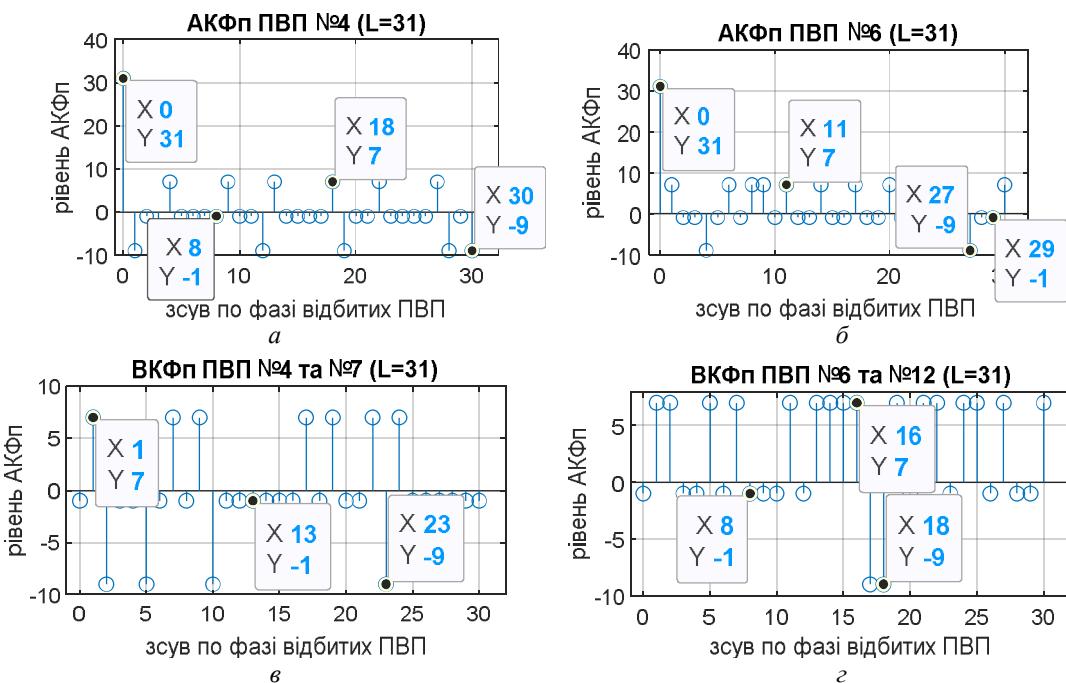


Рис. 2. Дві АКФп (для ПВП № 4, 6) та дві ВКФп (для пари ПВП № 4, 7 та пари ПВП № 6, 12)

Результати визначення АКФп та ВКФп для деяких ПВП, отримані згідно із табл. 5, наведено на рис. 2.

Видно, що за нульового фазового зсуву АКФп = 31 (основна пелюстка), а у всіх інших випадках бокові пелюстки АКФп, ВКФп набувають одного з трьох значень, що відповідає даним табл. 2.

Найбільш непередбачуваними є аперіодичні КФ (АКФа, ВКФа, табл. 1). На відміну від періодичних АКФп, ВКФп (табл. 2), відсутні аналітичні вирази для бокових пелюсток АКФа, ВКФа. Оскільки процес зв'язку тривалий, подібний до безперервного, упродовж майже всього сеансу зв'язку достатньо враховувати лише періодичні КФ (АКФп та ВКФп). Прикладом наявності аперіодичних КФ є закінчення сеансу зв'язку. Визначають [12, 15] аперіодичні КФ так, як вказано у табл. 6.

Таблиця 6

Визначення аперіодичних КФ ПВП Голда

	Перша ПВП	a_1	a_2	...	a_{L-1}	a_L
	Друга ПВП	b_1	b_2	...	b_{L-1}	b_L
ВКФа, АКФа	$\text{ВКФа} = a_2 \times b_1 + \dots + a_L \times b_{L-1} < L$ $\text{АКФа} = a_2 \times a_1 + \dots + a_L \times a_{L-1} < L$					
	(одне з L часткових значень ВКФа та АКФа – у разі запізнення другої ПВП на 1 біт)					

Результати для деяких ПВП, отримані згідно із табл. 6, наведено на рис. 3.

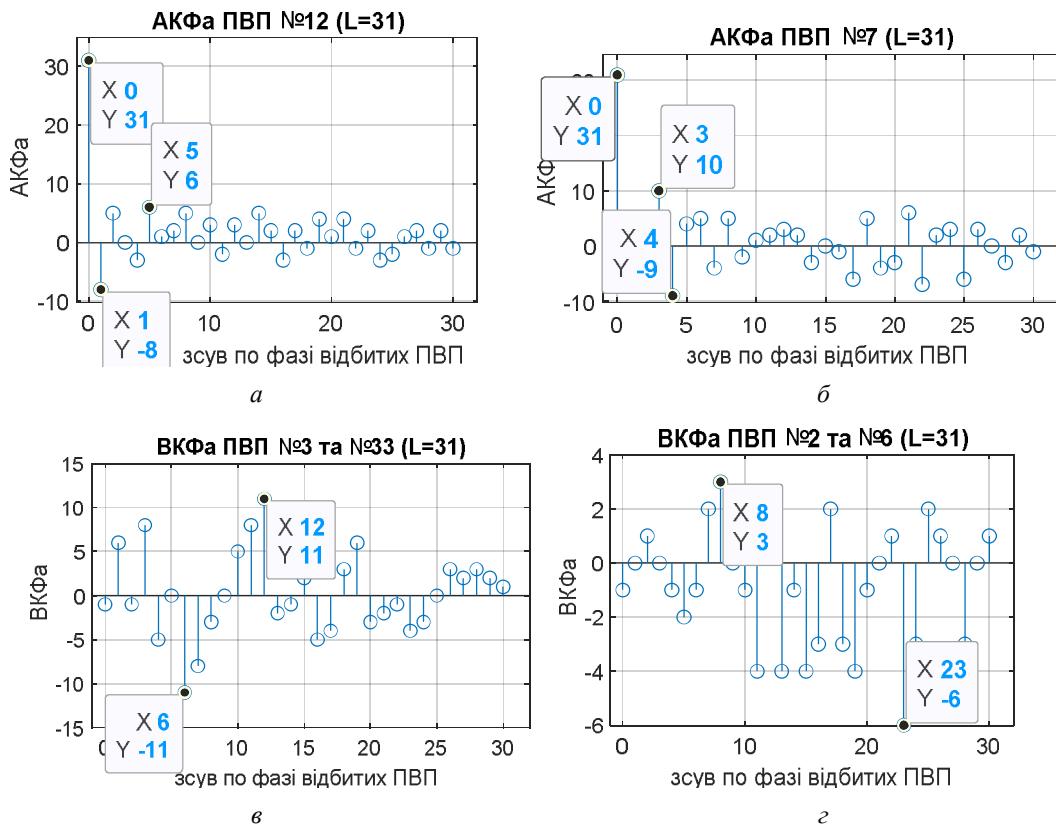


Рис. 3. Две АКФа (для ПВП № 12, 7) та дві ВКФа (для пари ПВП №3, 33 та пари ПВП № 2, 6)

Видно, що за нульового фазового зсуву АКФа = 31 (основна пелюстка), а бокові пелюстки набувають різні значення, що не відповідають наведеним у табл. 2.

4. Можливість оптимізації ПВП Голда

Особливістю формування ПВП Голда є те, що їх можливо генерувати лише конкретну [13] максимальну кількість N (наприклад 9, 33, 65 і т. д., табл. 2). Але на практиці часті випадки, коли їх

6. Урахування впливу полярності бокових пелюсток КФ

Вище наведено приклади оптимізації ПВП Голда за допомогою зниження рівня бокових пелюсток ВКФа та АКФа. Для рівня 11 наявні (рис. 3, в) додатні та від'ємні бокові пелюстки, тому на їх полярність можна не зважати. Але реально для деяких ПВП рівень додатних бокових пелюсток може переважати рівень від'ємних (рис. 3, б) та навпаки (рис. 4).

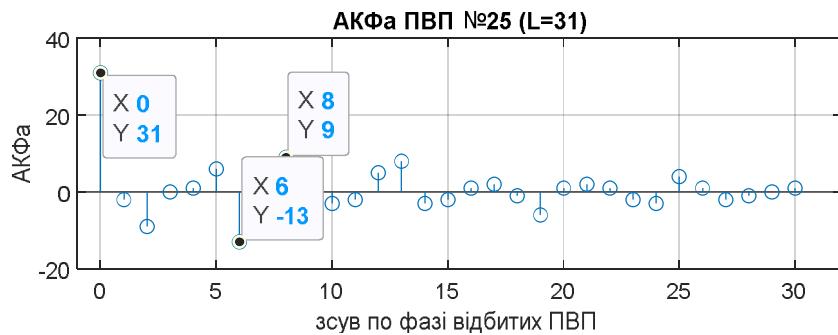


Рис. 4. Аперіодична АКФ для ПВП Голда № 25

Тому виникає логічне запитання – чи бокові пелюстки різних полярностей дають рівноцінний дестабілізувальний внесок.

Реально на вході приймача широкосмугової системи є адресована йому унікальна ПВП та інші (шкідливі) ПВП інших користувачів. Визначаючи АКФп для двох однакових ПВП (наявної у певного користувача та отриманої на вході, що адресована йому), бажано отримати максимальну головну пелюстку та мінімальні бокові пелюстки. Максимальна головна пелюстка, АКФп = 31, якщо $L = 31$, вказує приймачу, що саме ця ПВП підлягає подальшому обробленню у приймачі. Бокові пелюстки АКФп бажано отримати нульовими. Адже на вході приймача безпровідних систем зв'язку завжди є шум, який погіршує завадозахищеність системи. За нульових бокових пелюсток рівень шуму (в цьому випадку) повинен також дорівнювати 31, щоб система спрацювала помилково. Якщо для конкретної ПВП наявні додатні бокові пелюстки АКФп, тоді така ПВП погіршує завадозахищеність системи. Наприклад (рис. 2, а) для ПВП № 4 є бокові пелюстки із рівнем 7. Тоді достатньо меншого рівня шуму ($31-7 = 24$), який додається до бокових пелюсток, щоб система спрацювала помилково. Якщо є від'ємні бокові пелюстки КФ, то вони не сприяють зниженню рівня шуму, достатнього для помилкової роботи.

Отже, досліджаючи вплив рівня бокових пелюсток на завадозахищеність системи, досить враховувати лише додатні складові. Саме так здійснено оптимізацію АКФа у наведеному вище прикладі.

7. Оптимізація на основі періодичних та інших КФ

Вище розглянуто оптимізацію на основі аперіодичних КФ. Вона можлива тому, що в цих КФ є бокові пелюстки різних рівнів. У цьому випадку оптимізація зводилася до вилучення з подальшого користування ПВП з вищим рівнем бокових пелюсток, які роблять більший дестабілізувальний внесок.

Аналізуючи періодичні КФ (рис. 2), бачим, що всі додатні бокові пелюстки одного рівня (+ 7). Всі вони спричиняють погіршення завадозахищеності системи, спричиненої неідеальністю КФ, із 100 % до 77 % ($100 \times (31-7)/31$). Отже, використовуючи періодичні КФ, здійснити аналогічну оптимізацію неможливо. Порівнюючи періодичні КФ, бачимо, що вони також істотно відрізняються, але по-іншому: одні містять більше додатних бокових пелюсток, а інші – менше.

У цьому випадку оптимальнішими доцільно вважати ПВП, періодичні КФ яких містять менше додатних бокових пелюсток. У разі використання оптимальніших ПВП зменшується ймовірність погіршення завадозахищеності системи. Наприклад, використовуючи ПВП (рис. 2, в),

OPTIMIZATION OF GOLD'S PSEUDO-RANDOM SEQUENCES IN COMMUNICATION SYSTEMS

Volodymyr Pelishok, Yulia Purih, Roman Burachok

Lviv Polytechnic National University, 12, S. Bandery str., Lviv, 79013, Ukraine

The article considers the method of optimization of Gold's pseudo-random sequences for communication systems. At the same time, the peculiarity of the generation of the specified sequences is taken into account, namely that they can be generated only with a specific maximum number N (for example, 9, 33, 65, etc.). But in practice, there are often cases when a much smaller number of them is needed, i.e. there are excess PVPs. The problem arises, which sequences are more appropriate to choose as redundant, if they are not equivalent. The analysis of the structure of correlation functions, both periodic and aperiodic, showed that their structures differ significantly, both in terms of the number of side petals and their level. As a result, among the existing array of sequences, less effective ones were found, which should be used as redundant ones. An algorithm was developed for optimization based on data on the correlation functions of individual sequences. It is shown that the performed optimization leads to an increase in the immunity of broadband systems in which sequence data is used, and a decrease in the probability of deterioration of the immunity. Based on the proposed criteria, a quantitative assessment of the effectiveness of the performed optimization was carried out.

Key words: *broadband signals; pseudorandom sequences; correlation functions.*