

Solutions. Idea Group Inc, 2006. – 332 с. 4. *Richard W. Hamming*. Error-detecting and error-correcting codes, Bell System Technical Journal 29(2):147-160, 1950. 5. *Ralph Kimball; Margy Ross*. The Data Warehouse Toolkit: The Complete Guide to Dimensional Modeling (Second Edition ed.). New York: Wiley, 2002. – 464 с. 6. *W. H. Inmon*. Building the Data Warehouse (Fourth Edition). New York: Wiley, 2005. – 543 с.

Поступила в редколлегию 12.01.09

УДК 681.5.03.033

А. А. КОВАЛЬЧУК, канд. техн. наук,
І. І. САЧУК, канд. техн. наук, ст. наук. співроб.,
А. А. СОСУНОВ, канд. техн. наук, доцент

СРАВНИТЕЛЬНАЯ ОЦЕНКА ПОКАЗАТЕЛЯ КАЧЕСТВА ПОДСИСТЕМ АВТОСОПРОВОЖДЕНИЯ ПО РАДИАЛЬНОЙ СКОРОСТИ, ДАЛЬНОСТИ И УГЛОВОЙ КООРДИНАТЕ МНОГОКАНАЛЬНОЙ РЛС

В статті наведені постановка задачі та результати аналізу перепускної здатності підсистем автосопроводження по радіальній швидкості, дальності та кутовій координаті. Показано, що для практично реалізуємих значень відношення сигнал/шум перепускна здатність багатofункціональної радіолокаційної станції з фазованою антенною решіткою обмежується можливостями підсистеми супроводження за радіальною швидкістю.

В статье приведены постановка задачи и результаты анализа пропускной способности подсистем автосопроводения по радиальной скорости, дальности и угловой координате. Показано, что для практически реализуемых значений отношения сигнал/шум пропускная способность многофункциональной радиолокационной станции с фазированной антенной решеткой ограничивается возможностями подсистемы сопровождения по радиальной скорости.

The problem of analyzing the throughput of the tracking subsystem by radial velocity, range, and angular coordinates is set and results of its solving are presented in the paper. It is shown that for practically achievable signal to noise ratios the throughput of multifunction radar with phase antenna array is restricted by the capabilities of subsystem for tracking by radial velocity.

Введение. Многоканальные РЛС с фазированной антенной решеткой (МК РЛС с ФАР) представляют собой сложные технические устройства, решающие разнообразные задачи по поиску, сопровождению и оцениванию координат воздушных объектов (ВО). В настоящее время такие РЛС широко используются в радиолокационных комплексах благодаря ряду своих преимуществ, в том числе многоканальности за счет временного разделения каналов. В МК РЛС с ФАР при сопровождении определенного ВО последовательные моменты измерения его координат разделяются интервалами времени длительностью T .

Постановка задачи. В режиме сопровождения одним из показателей качества функционирования МК РЛС с ФАР может быть принята пропускная способность. В работах [1, 2] управление длительностью T интервала времени между радиоконтактами используется для оптимизации пропускной способности. В таких МК РЛС с ФАР, как правило, используются системы раздельного автосопровождения [3]. При использовании квазинепрерывного сигнала это системы автосопровождения по угловым координатам, дальности и радиальной скорости. При этом, несмотря на раздельный характер сопровождения, функционирование следящих систем зависит друг от друга.

Параметры каждой из вышеуказанных следящих систем автосопровождения влияют на пропускную способность (один из показателей качества) МК РЛС с ФАР. Исследование такого влияния позволит определить наиболее критичную систему автосопровождения, совершенствование которой обеспечит наибольший прирост показателя качества, или (при обратной постановке задачи) сформулировать требования к характеристикам следящих систем.

В работах [4, 5] проведено исследование для системы автосопровождения по радиальной скорости и дальности. В данной статье будет проведен сравнительный анализ всех следящих систем – систем автосопровождения по радиальной скорости, дальности и угловой координате.

Целью данной статьи является сравнительная оценка потенциальной пропускной способности МК РЛС с ФАР для подсистем автосопровождения по радиальной скорости, дальности и угловой координате при различных отношениях сигнал/шум на основе постановки задачи оптимизации, изложенной в [2], с использованием эквивалентных статистических характеристик частотного, временного и углового дискриминаторов из работы [6].

В качестве базовой модели задачи оптимизации примем двухфазную модель массового обслуживания с использованием эквивалентных статистических характеристик частотного, временного и углового дискриминаторов, описанную в работах [2, 4, 7]. При использовании эквивалентных статистических характеристик дискриминаторов (рис. 1) в работе [6] предложен показатель качества радиотехнической следящей системы – вероятность устойчивого сопровождения p_n . Этот показатель представляет собой вероятность нахождения ошибки сопровождения к следующему радиоконтакту с ВО в пределах апертуры эквивалентной характеристики дискриминатора.

Для стохастической модели движения [8] ВО при адекватности принятой модели движения ВО его реальному движению (при отсутствии систематической ошибки) вероятность устойчивого сопровождения может быть рассчитана в соответствии с выражением [6]

$$p_n = \Phi\left(\frac{L_x}{2\sqrt{2}\sigma_\epsilon}\right), \quad (1)$$

где $\Phi(\cdot)$ – функция Лапласа;

L_x – ширина апертюры эквивалентной дискриминационной характеристики дискриминатора;

$\sigma_e^2 = D_e$ – дисперсия ошибки экстраполяции координаты ВО.

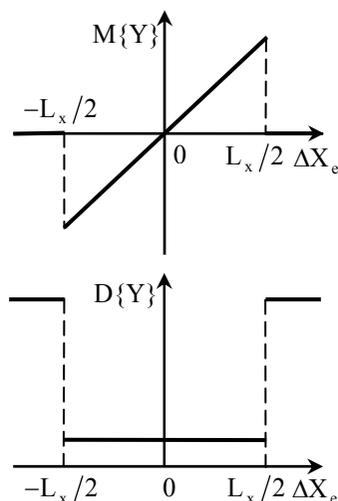


Рис. 1. Эквивалентные дискриминационная и флюктуационная характеристики дискриминатора

Показатель p_n при отсутствии систематической ошибки является функцией длительности интервала времени T между радиоконтактами и отношения сигнал/шум q и неявным образом входит в функционал пропускной способности R [2]

$$R = F(L_{t_{цв}}, L_{t_{пз}}, L_{t_{ср}}, L_{t_{соп}}, T, T_1, q), \quad (2)$$

где $L_{t_{цв}}$ – функция распределения длительности интервалов времени $t_{цв}$ между целеуказаниями;

$L_{t_{пз}}$ – функция распределения длительности интервалов времени $t_{пз}$ поиска и захвата ВО на сопровождение;

$L_{t_{ср}}$ – функция распределения длительности интервалов времени $t_{ср}$ до срыва сопровождения ВО;

$L_{t_{соп}}$ – функция распределения длительности интервалов времени $t_{соп}$ сопровождения ВО;

T_1 – длительность интервала времени радиоконтакта с ВО.

С помощью указанного показателя можно оценить только потенциальную (максимально достижимую) пропускную способность.

В работе [2] проведен анализ возможных путей решения задачи оптимизации и показано, что решение этой задачи в общем случае связано с большими трудностями.

Самый простой случай соответствует показательным законам распределения интервалов времени между выдачей целеуказания, поиска и захвата, сопровождения и до срыва сопровождения.

В этом случае двухфазная модель массового обслуживания является марковской с дискретным пространством состояний. По графу переходов между состояниями легко выписывается система дифференциальных уравнений для вероятностей состояний S_{ij} (i – количество воздушных объектов на этапе поиска и захвата, j – количество воздушных объектов на этапе сопровождения) [7]. При этом показатель R может быть рассчитан через финальные вероятности состояний и решение задачи может быть получено путем относительно несложных вычислений [5, 9]

$$R = \frac{\mu_2}{\lambda} \left(\sum_{j=1}^{k-1} j(P_{0j} + P_{1j}) + kP_{0k} \right) = \frac{\bar{t}_{цв}}{\bar{t}_{соп}} \left(\sum_{j=1}^{k-1} j(P_{0j} + P_{1j}) + kP_{0k} \right), \quad (3)$$

где P_{ij} – финальные вероятности состояний S_{ij} ;

μ_2 – интенсивность сопровождения;

λ – интенсивность потока целеуказаний;

$\bar{t}_{цв}$ – средняя длительность интервала времени между целеуказаниями;

$\bar{t}_{соп}$ – средняя длительность интервала времени сопровождения ВО.

Воспользуемся этой же моделью в данной статье и поясним технологию получения зависимостей, приведенных на рис. 2.

Достаточно сложной задачей, требующей проведения объемного статистического исследования, является получение зависимости показателя p_n от длительности интервала времени T между радиоконтактами для различных отношений сигнал/шум q .

Для конкретных частотного, временного и углового дискриминаторов указанная работа уже проделана. Для вероятности устойчивого сопровождения p_n будем использовать результаты работы [6], в которой приведены зависимости показателя p_n от длительности интервала времени T между радиоконтактами для нескольких отношений сигнал/шум q , полученные при использовании эквивалентных статистических характеристик частотного, временного и углового дискриминаторов.

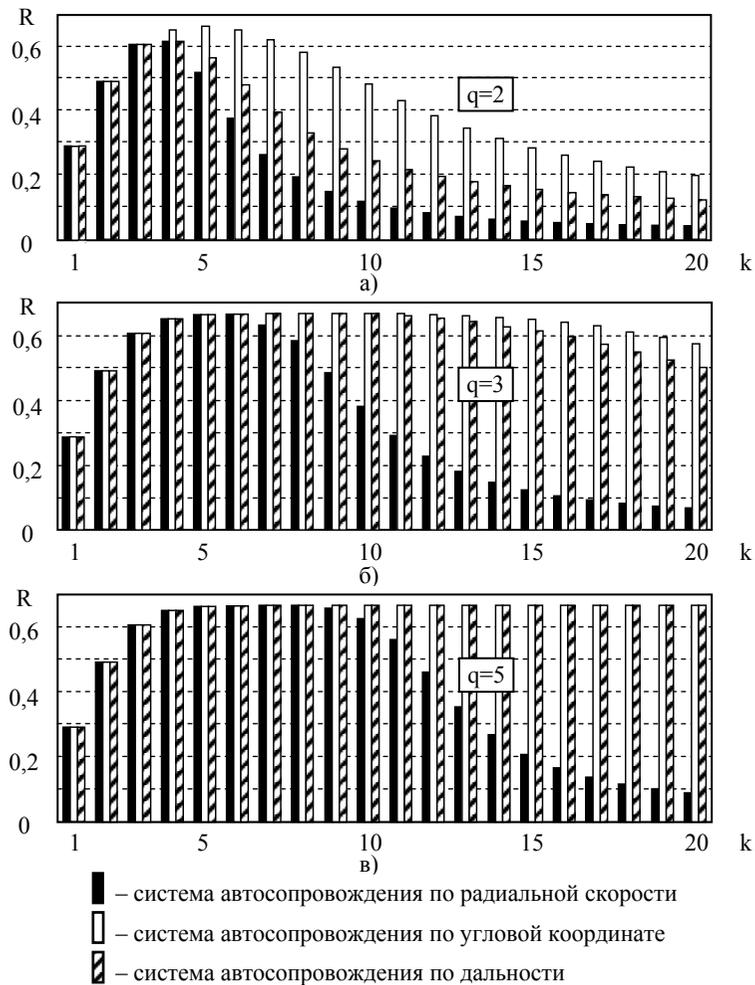


Рис. 2. Зависимость функционала пропускной способности от количества каналов

Для получения численных оценок и сопоставимости результатов данной статьи и работ [4, 5] примем исходные данные, как и в работах [4, 5]: средняя длительность интервалов времени между целеуказаниями $\bar{t}_{ц\bar{y}} = 20$ с, средняя длительность интервалов времени поиска и захвата $\bar{t}_{пз} = 10$ с, средняя длительность интервалов времени сопровождения $\bar{t}_{соп} = 40$ с, средняя длительность интервалов времени до срыва сопровождения

$\bar{t}_{ср} = 0,017k / (1 - p_n(0,017k))$, где k – количество каналов сопровождения (второй фазы), для отношений сигнал/шум $q = 2, 3, 5$.

Выводы. Анализ полученных для типовых условий результатов (рис. 2) позволяет сделать следующие выводы.

Максимум пропускной способности МК РЛС с ФАР при типовых для практики отношениях сигнал/шум $q \geq 3$ слабо зависит от количества каналов сопровождения по дальности и угловой координате, но сильно зависит от количества каналов сопровождения по радиальной скорости.

Системы автосопровождения по радиальной скорости, дальности и угловой координате могут обеспечивать максимум пропускной способности приблизительно при одинаковом количестве каналов сопровождения каждой системы.

Потенциальные возможности всех следящих систем при отношениях сигнал/шум $q \geq 5$ ограничиваются одноканальностью захвата.

Указанные результаты получены при допущении о независимости среднего времени поиска и захвата $\bar{t}_{пз}$ воздушного объекта от количества свободных каналов сопровождения. Проверка обоснованности такого допущения требует отдельного исследования.

Список литературы: 1. Самойленко В. И., Шишов Ю. А. Управление фазированными антенными решетками. – М.: Радио и связь, 1983. – 240 с. 2. Ковальчук А. А., Парфенов Ю. Э., Сосунов А. А., Хисматулин В. Ш. Постановка задачи оптимизации пропускной способности многоканальной РЛС с фазированной антенной решеткой путем управления длительностью интервала времени между радиоконтактами // Системы обработки информации. – Х.: ХВУ, 2004. – Выпуск 1. – С. 76-83. 3. Максимов М. В., Меркулов В. И. Радиоэлектронные следящие системы. – М.: Радио и связь, 1990. – 256 с. 4. Ковальчук А. А., Сачук И. И., Сосунов А. А. Оценка потенциальной пропускной способности многоканальной РЛС с фазированной антенной решеткой для подсистемы автосопровождения по дальности // Системы обработки информации. – Х.: ХУ ПС, 2005. – Выпуск 2. – С. 48-52. 5. Ковальчук А. А., Сосунов А. А., Хисматулин В. Ш. Оценка влияния отношения сигнал/шум на пропускную способность многоканальной РЛС с фазированной антенной решеткой при использовании квазинепрерывного сигнала // Системы обработки информации. – Х.: ХВУ, 2004, Выпуск 4. – с. 94-99. 6. Хисматулин В. Ш., Сачук И. И., Ковальчук А. А. Оценка вероятности надежного сопровождения аэродинамических целей многоканальной радиолокационной станцией // Авиационно-космическая техника и технология. Х.: Государственный аэрокосмический университет им. Н.Е. Жуковского "ХАИ", 2001. – Выпуск 22. – С. 259-262. 7. Кулинич И. А., Парфенов Ю. Э., Сосунов А. А. Модель для обоснования требований к показателю качества радиотехнической следящей системы // Системы обработки информации. Х.: ХВУ, 2003. – Выпуск 5. – С. 145-150. 8. Зингер Р. А. Оценка характеристик оптимального фильтра для слежения за пилотируемой целью // Зарубежная радиоэлектроника. – 1971. – №8, – с. 40-57. 9. Вентцель Е. С., Овчаров Л. А. Теория случайных процессов и ее инженерные приложения. – М.: Наука, 1991. – 384 с.

Поступила в редколлегию 10.09.07