

положении, что  $\xi(k)$  — гауссовый случайный процесс. Оценка  $\rho_1^2$  в этом смысле более робастна (устойчива).

Предположим, например, что случайный процесс  $\xi(k)$  описывается соотношением

$$\xi(k) = \exp \eta(k) - \exp(\sigma^2/2),$$

где  $\{\eta(k), k = 0, \pm 1, \dots\}$  — гауссовый стационарный процесс со средним 0 и с корреляционной функцией  $r(k) = E\eta(j+k)\eta(j)$ , причем  $r(0) = \sigma^2$ . В этом случае говорят, что  $\xi(k)$  — логарифмически нормальный стационарный случайный процесс.

Пользуясь свойствами логарифмически нормального распределения (см., например, [8]), нетрудно показать, что

$$R(0) = E\xi^2(0) = e^{\sigma^2}(e^{\sigma^2} - 1),$$

$$E\rho_1^2 = \frac{1}{m^2} \sum_{j=1}^m \sum_{k=1}^m E[\xi(j)\xi(k)]^2 = m^{-2}e^{2\sigma^2} \sum_{j=1}^m \sum_{k=1}^m [e^{2\sigma^2+4r(j-k)} - 4e^{\sigma^2+2r(j-k)} + 4e^{r(j-k)} + 2e^{\sigma^2} - 3]$$

$$\text{и} \quad E\rho_1^2 - R^2(0) = m^{-2}e^{2\sigma^2} \sum_{j=1}^m \sum_{k=1}^m [e^{2\sigma^2}[e^{4r(j-k)} - 1] - 4e^{\sigma^2}[e^{2r(j-k)} - 1] + 4[e^{r(j-k)} - 1]],$$

причем  $E\rho_1^2 - R^2(0) = O(m^{-1})$ , если только  $\sum_{j=0}^{\infty} |r(j)| < \infty$ .

Что же касается оценки  $\rho_2^2$ , то она здесь оказывается непригодной, так как  $E\xi^4(0) \neq 3R^2(0)$ .

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Левин Б. Р. Теоретические основы статистической радиотехники. Кн. 1.— М.: Сов. радио, 1974.
2. Мирский Г. Я. Характеристики стохастической взаимосвязи и их измерения.— М.: Энергоиздат, 1982.
3. Романенко А. Ф., Сергеев Г. А. Вопросы прикладного анализа случайных процессов.— М.: Сов. радио, 1968.
4. Жовинский А. Н. Оценивание интервала корреляции с позиции теории проверки гипотез.— Радиотехника и электроника, 1975, т. 20, № 9, с. 1962—1964.
5. Кузешов Е. Л. Оценивание интервала корреляции.— Автотриметрия, 1984, № 2, с. 100—102.
6. Алексеев В. Г. Об оценках некоторых функционалов от спектральной плотности гауссовских случайных процессов.— Теория вероятностей и ее приложения, 1980, т. 25, № 2, с. 271—277.
7. Монин А. С., Яглом А. М. Статистическая гидромеханика. Ч. I.— М.: Наука, 1965.
8. Прохоров А. В. Логарифмически нормальное распределение.— В кн.: Математическая энциклопедия, т. 3. М.: Сов. энциклопедия, 1982, с. 408.

Поступила в редакцию 21 января 1985 г.

УДК 621.391.81

В. А. ПОНОМАРЕВ

(Устинов)

### СТРУКТУРА СИСТЕМЫ ДИСКРЕТНЫХ ЭКСПОНЕНЦИАЛЬНЫХ ФУНКЦИЙ

Широкое применение спектрального разложения по дискретным экспоненциальным функциям (ДФ) в задачах цифровой обработки стационарных процессов и систем объясняется в основном двумя причинами. Во-первых, ДФ так же, как характеристики стационарных случай-







$$B_{ij} = B_{i1} \otimes D_j, \quad D_j = [1, W_r^{-(j-1)}, \dots, W_r^{-(j-1)(r-1)}], \quad (15)$$

$$i = 1, 2, \dots, r, \quad j = 1, 2, \dots, r.$$

Блочная матрица (8) с учетом (14) и (15) преобразуется к виду

$$B_{r, \text{бл}} = \begin{matrix} & 0 & 1 & \dots & (r-1) \\ 0 & \left[ \begin{array}{cccc} B_{11} & B_{11} & \dots & B_{11} \\ B_{21} & W_r^{-1} B_{21} & \dots & W_r^{-(r-1)} B_{21} \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ (r-1) & B_{r1} & W_r^{-(r-1)} B_{r1} & \dots & W_r^{-(r-1)(r-1)} B_{r1} \end{array} \right] & \end{matrix} \quad (16)$$

Сравнивая соотношения (9) и (14), а также строчные матрицы  $C_j$  (10) и  $D_j$  (15), нетрудно видеть, что блочные матрицы  $A_{r, \text{бл}}$  и  $B_{r, \text{бл}}$ , определяющие соответственно прямое и обратное ДПФ, отличаются комплексной сопряженностью элементов. Поэтому в дальнейшем будем рассматривать структуру матрицы  $A_{r, \text{бл}}$  (8) прямого ДПФ, так как распространение полученных результатов на обратное ДПФ сводится к переходу к комплексно-сопряженным значениям.

Представим вектор  $X_M$  (1) в виде блочного вектора  $X_r$ :

$$X_r = [X_0, X_1, \dots, X_{r-1}]^T. \quad (17)$$

Здесь  $X_i = [x(iN), x(iN+1), \dots, x(iN+N-1)]^T$ ,  $i = 0, 1, \dots, r-1$ . Тогда вычисление ДПФ вектора  $X_M$ , согласно выражению (2), с учетом (11) и (17) можно найти как

$$S_r = A_{r, \text{бл}} X_r / M, \quad (18)$$

где  $S_r = [S_0, S_1, \dots, S_{r-1}]^T$  — вектор коэффициентов разложения блочного вектора  $X_r$ :  $S_i = [s(i), s(r+i), \dots, s(rN-r+i)]^T$ ,  $i = 0, 1, \dots, r-1$ .

Отметим, что вычисление вектора  $S_r$  можно проводить в  $r$  этапов, каждый из которых состоит из  $r$  подэтапов. Действительно, при поступлении вектора  $X_0 = [x(0), x(1), \dots, x(N-1)]^T$  на первом этапе определяем матричные произведения

$$Y_{i,0} = A_{i,1} \times X_0,$$

где  $i = 1, 2, \dots, r$  — номер подэтапа. На втором этапе при поступлении вектора  $X_1 = [x(N), x(N+1), \dots, x(2N-1)]^T$  находим матричные произведения  $Y_{i,1} = A_{i,1} X_1 W_r^{(i-1)}$ ,  $i = 1, 2, \dots, r$ , и сумму векторов  $Y_{i,0}$  и  $Y_{i,1}$ ,  $i = 1, \dots, r$ . Выполняя аналогично оставшиеся  $r-2$  этапа, получим вектор  $S_r$  коэффициентов ДПФ вектора  $X_r$ :

$$S_r = [S_0, S_1, \dots, S_{r-1}]^T, \quad (19)$$

где  $S_{i-1} = \frac{1}{M} \sum_{k=0}^{r-1} Y_{i,k}$ ;  $Y_{i,k} = A_{i,1} X_k W_r^{(i-1)k}$ ;  $i, k+1$  — номера подэтапов и этапов соответственно.

Естественно, поэтапное вычисление ДПФ вектора  $X_r$  будет эффективным только в том случае, когда матричные произведения (19) могут быть получены с помощью быстрых алгоритмов.

Рассмотрим более подробно структуру матрицы  $A_{i,1}$  (9). В работе [4] введена система параметрических ДЭФ (ДЭФ-II), которые при значении параметра  $\Theta = 0$  переходят в обычные ДЭФ:

$$F_{N,\Theta} = \begin{matrix} & 0 & 1 & \dots & N-1 \\ 0 & \left[ \begin{array}{cccc} 1 & W_N^\Theta & \dots & W_N^{\Theta(N-1)} \\ 1 & 1 & W_N^{1+\Theta} & \dots & W_N^{(1+\Theta)(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ (N-1) & 1 & W_N^{(N-1+\Theta)} & \dots & W_N^{(N-1+\Theta)(N-1)} \end{array} \right] & \end{matrix} \quad (20)$$

где строки  $F_{N,\Theta}$  — ДЭФ-II.

Можно показать, что система ДЭФ-П является полной системой, а разложение по этой базисной системе — параметрическое ДПФ (ДПФ-П) — задается следующими соотношениями:

$$S_N(k, \Theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x(n) W_N^{(k+\Theta)n}, \quad k = \overline{0, N-1}; \quad (21)$$

$$x(n) = \sum_{k=0}^{N-1} S_N(k, \Theta) W_N^{-(k+\Theta)n}, \quad n = \overline{0, N-1}, \quad 0 \leq \Theta < 1.$$

Для ДПФ-П существует быстрый алгоритм вычисления (БПФ-П), в основе которого лежит метод прореживания во времени. Суть алгоритма БПФ-П сводится к преформированию поворачивающих множителей стандартного БПФ в соответствии с выражением [4]

$$W_{N,i}^{\pi} = W_{N,i} W^{N\Theta/2^i}, \quad (22)$$

где  $i$  — номер слоя БПФ;  $W_{N,i}$  — поворачивающие множители стандартного БПФ.

Из сравнения матриц (9) и (20) нетрудно видеть, что  $A_{i,1} + F_{N,e}$  при  $\Theta = 0, 1/r, \dots, (r-1)/r$ , т. е. вычисления матричных произведений (19) могут быть получены методом БПФ-П. Следовательно, предлагаемый метод распараллеливания процесса вычисления ДПФ последовательности  $x(n)$ ,  $n = \overline{0, M-1}$ , позволяет, с одной стороны, использовать быстрые алгоритмы вычисления ДПФ, с другой — начинать вычисления после поступления  $N/2$  отсчетов исходного сигнала, что дает возможность резко уменьшить задержку в начале вычислений, так как  $N < M$ . На рисунке представлена блок-схема, иллюстрирующая процесс поэтапного вычисления ДПФ  $X_M$ . Нахождение обратного ДПФ может быть выполнено согласно (14) и (15) заменой поворачивающих множителей в БПФ-П и  $F_r$  на комплексно-сопряженные значения.

Оценим эффективность предлагаемого метода вычисления ДПФ с точки зрения реализации его в реальном масштабе времени. Для  $M$ -точечного БПФ по основанию 2 общее число базовых операций равно  $M \log_2 M/2$ , так как преобразование включает в себя  $\log_2 M$  этапов, на каждом из которых выполняется  $M/2$  базовых операций. Следовательно, время вычисления ДПФ

$$T_1 = (M \log_2 M/2) T_{б1}, \quad (23)$$

где  $T_{б1}$  — время выполнения базовой операции БПФ.

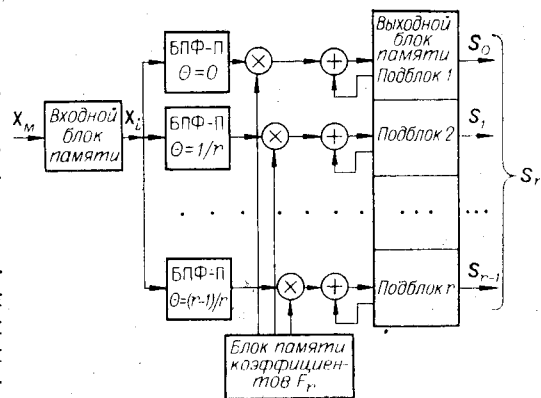
Так как вычисление ДПФ с помощью БПФ можно начинать лишь после поступления  $M/2$  отсчетов, то его выполнение при работе в реальном масштабе времени должно быть закончено за время  $M/f_{кв1}$ , где  $f_{кв1}$  — частота выборок сигнала. Следовательно, уравнение реализации реального масштаба времени имеет вид

$$T_{б1} \log_2 M/2 = 1/f_{кв1}, \quad (24)$$

а время задержки выдачи результатов  $T_{з1} = T_1/2$ . В предлагаемом методе время вычисления  $N$ -точечного ДПФ-П с помощью БПФ-П

$$T_2 = (N \log_2 N/2) T_{б2}, \quad (25)$$

где  $T_{б2}$  — время выполнения базовой операции БПФ-П. При этом уравнение реализации реального масштаба времени в предлагаемом методе записывается как



$$T_{62} \log_2 N / 2 = 1 / f_{кв_2}, \quad (26)$$

а время задержки результатов

$$T_{32} = T_1 / 2 + NT_y \quad (27)$$

( $T_y$  — время выполнения одного комплексного умножения).

Анализ уравнений (24) и (26) реализации реального масштаба времени позволяет сделать следующие выводы. В предлагаемом методе возможны три варианта повышения эффективности вычисления ДПФ, обеспечивающие реальный масштаб времени:

- 1) при  $f_{кв_1} = f_{кв_2}$  время выполнения базовой операции может быть увеличено в  $\log_2 M / \log_2 N$  раз;
- 2) при  $T_{61} = T_{62}$  частота выборки сигнала повышается в  $\log_2 M / \log_2 N$  раз;
- 3) при  $f_{кв_1} = f_{кв_2}$ ,  $T_{61} = T_{62}$  число отсчетов анализируемого сигнала может быть увеличено в  $r$  раз.

Кроме того, предлагаемый метод позволяет резко уменьшить время задержки (27) в получении коэффициентов ДПФ  $M$ -точечной последовательности.

Полученные результаты могут найти применение, например, в задачах виброакустической диагностики машин и механизмов [5]. При частоте выборки виброакустического сигнала  $f_{кв} = 20$  кГц и длительности последовательности 1024 отсчета время выполнения базовой операции для обеспечения реального масштаба времени составляет  $T_{61} = 10$  мкс, а оптимальная длительность цикла обращения к памяти равна  $T_{06} = T_{61} / 4 = 2,5$  мкс [2]. В настоящее время создание арифметических устройств (АУ) с  $T_{61} = 10$  мкс и запоминающих устройств с  $T_{06} = 2,5$  мкс вполне реально. Однако в задачах виброакустической диагностики машин и механизмов одним из путей повышения надежности выделения информативных признаков является переход в ультразвуковой диапазон. Например, увеличение частоты выборки до 50 кГц приводит к необходимости базовую операцию выполнять за 4 мкс и иметь память с циклом обращения 1 мкс. Если реализация АУ с  $T_{61} = 4$  мкс не вызывает затруднений, то реализация ЗУ с  $T_{06} = 1$  мкс и объемом 1024 слова будет стоить весьма дорого [2]. Применение же предлагаемого метода при  $N=256$ ,  $r=4$  позволяет, во-первых, выполнять базовую операцию за 5 мкс, во-вторых, использовать ЗУ объемом 256 слов и циклом обращения 1,25 мкс, создание которого вполне реально.

Таким образом, на основе анализа структуры систем дискретных экспоненциальных функций предложен метод получения коэффициентов дискретного преобразования Фурье последовательностей большой длительности в реальном масштабе времени. Предлагаемый метод позволяет распараллеливать процесс вычисления дискретного преобразования Фурье последовательности и совмещать процесс получения коэффициентов дискретного преобразования Фурье с поступлением отсчетов анализируемого дискретного сигнала.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Пойда В. Н. Спектральный анализ в дискретных ортогональных базисах.— Минск: Наука и техника, 1978.
2. Рабинер Л., Гоулд Б. Теория и применение цифровой обработки сигналов.— М.: Мир, 1978.
3. Трахтман А. М., Трахтман В. А. Основы теории дискретных сигналов на конечных интервалах.— М.: Сов. радио, 1975.
4. Пономарев В. А. Усечение системы дискретных экспоненциальных функций во временной или частотной области.— Автометрия, 1983, № 1.
5. Артоболевский И. И., Бобровицкий Ю. И., Генкин М. Д. Введение в акустическую динамику машин.— М.: Наука, 1979.

Поступила в редакцию 7 января 1983 г.