

1. א', ב' – נפתח תחילה באופן כללי (עבור סעיף א' נציב $\phi = 0$).

$$s_0(t) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2E}{T}} \cos(2\pi f_0 t) & 0 \leq t \leq T \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad s_1(t) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2E}{T}} \cos(2\pi f_1 t + \phi) & 0 \leq t \leq T \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \langle s_0(t), s_1(t) \rangle &= \frac{2E}{T} \int_0^T \cos(2\pi f_0 t) \cdot \cos(2\pi f_1 t + \phi) dt = \\ &= \frac{1}{2} \cdot \frac{2E}{T} \int_0^T \{ \cos[2\pi(f_0 + f_1)t + \phi] + \cos[2\pi(f_0 - f_1)t - \phi] \} dt = \\ &= E \left[\underbrace{\frac{\sin[2\pi(f_0 + f_1)t + \phi]}{2\pi(f_0 + f_1)T}}_{\approx 0 \text{ because } f_i T \gg 1} + \frac{\sin[2\pi(f_0 - f_1)t - \phi]}{2\pi(f_0 - f_1)T} \right]_0^T \\ &\approx E \cdot \frac{\sin[2\pi(f_0 - f_1)t - \phi]}{2\pi(f_0 - f_1)T} \Big|_0^T \stackrel{\text{demand}}{=} 0 \end{aligned}$$

נעבור למקרים הפרטיים:

א. $\phi = 0$:

$$\begin{aligned} \langle s_0(t), s_1(t) \rangle = 0 &\Rightarrow \sin[2\pi(f_0 - f_1)t]_0^T = 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow \sin[2\pi(f_0 - f_1)T] &= 0 \Rightarrow 2\pi(f_0 - f_1)T = n \cdot \pi \end{aligned}$$

$$\underline{\underline{|f_0 - f_1|_{\min} = \frac{1}{2T}}} \quad \text{כאשר } n \text{ מספר טבעי כלשהו. לכן:}$$

ב. ϕ לא ידוע:

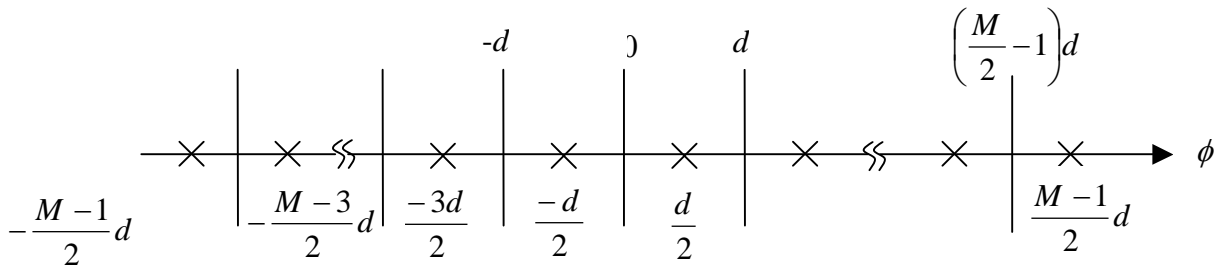
$$\begin{aligned} \langle s_0(t), s_1(t) \rangle = 0 &\Rightarrow \sin[2\pi(f_0 - f_1)t - \phi]_0^T = 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow \sin[2\pi(f_0 - f_1)T - \phi] - \sin(-\phi) &= 0 \Rightarrow (2\pi(f_0 - f_1)T - \phi) - (-\phi) = n \cdot 2\pi \end{aligned}$$

המעבר האחרון נכון כי על-מנת שהביטוי יתאפס לכל ϕ נדרוש הפרש של כפולה שלמה של 2π (מחזוריים) בין $(2\pi(f_0 - f_1)T - \phi)$ לבין $(-\phi)$.

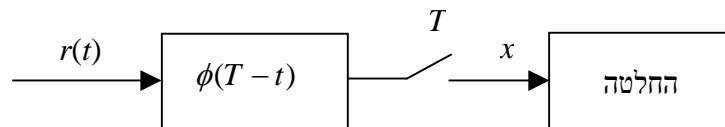
$$\Rightarrow 2\pi(f_0 - f_1)T = n \cdot 2\pi \Rightarrow \underline{\underline{|f_0 - f_1|_{\min} = \frac{1}{T}}}$$

ומכאן שבמקרה הלא קוהרנטי נדרש הפרש כפול בין התדרים (רוחב פס כפול) מהמקרה הקוהרנטי.

2. א.



מקלט אופטימלי:



הערך x הוא ההיטל של $r(t)$ על $\phi(t)$, וכלל ההחלטה לפי ערכו של x מתואר באיור העליון.

$$P(C) = \frac{1}{M} \left[(M-2)(1-2Q) + \underbrace{2(1-Q)} \right] \quad P(\varepsilon) = 1 - P(C) = \frac{2(M-1)}{M} Q \quad \text{ב.}$$

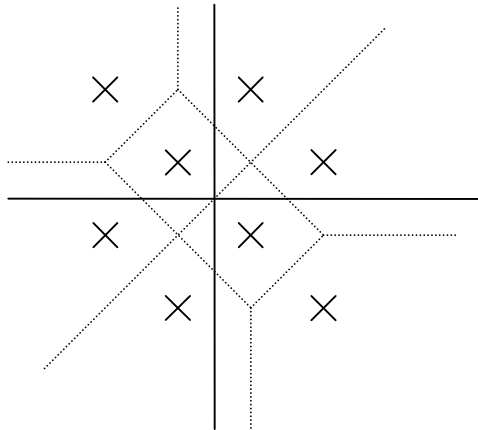
לשני האותות הקיצוניים יש "שכן"
אחד בלבד, ולכל היתר יש שניים.

$$Q \equiv Q\left(\frac{d}{\sqrt{2N_0}}\right) \quad \text{כאשר:}$$

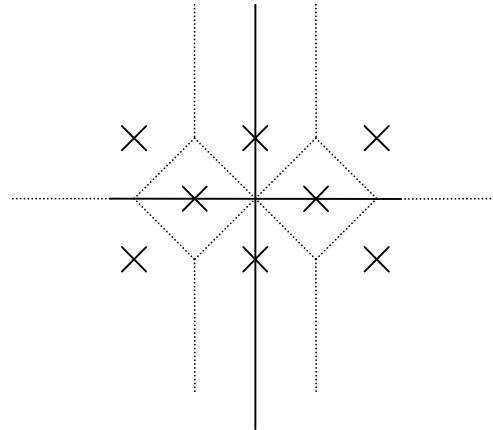
ג.

$$\begin{aligned} E_S = E_{Av} &= \frac{1}{M} 2 \cdot \frac{d^2}{4} \sum_{i=1}^{M/2} (2i-1)^2 = \frac{d^2}{2M} \left(\sum_{i=1}^M i^2 - \sum_{i=1}^{M/2} (2i)^2 \right) \\ &= \frac{d^2}{2M} \left(\frac{M(M+1)(2M+1)}{6} - \frac{4 \cdot \frac{M}{2} \left(\frac{M}{2} + 1 \right) (M+1)}{6} \right) \\ &= \frac{d^2}{12M} [M(M+1)(2M+1) - M(M+2)(M+1)] \\ &= \frac{(M^2-1)d^2}{12} \end{aligned}$$

3. א. הגבולות של אזורי ההחלטה (באיורים שלהלן) נקבעים ע"י קווים, המהווים את המקום הגיאומטרי של כל הנקודות, המרוחקות מרחק זהה משתי נקודות קונסטלציה סמוכות.



קונסטלציה ב'



קונסטלציה א'

$$E_{AV} = \frac{1}{2}a^2 + \frac{1}{2}5a^2 = 3a^2 \quad \text{ב. קונסטלציה א':}$$

$$E_{AV} = \frac{1}{4} \cdot 2b^2 + \frac{1}{2} \cdot 10b^2 + \frac{1}{4} \cdot 18b^2 = 10b^2 \quad \text{קונסטלציה ב':}$$

$$d_{\min}^2 = 2 \cdot a^2 = \frac{2}{3} E_{AV} \quad \text{ג. קונסטלציה א':}$$

$$d_{\min}^2 = 8 \cdot b^2 = \frac{4}{5} E_{AV} \quad \text{קונסטלציה ב':}$$

וכיוון שבצד המערכת נקבעים בקירוב (כשהמערכת עובדת בהסתברויות שגויה נמוכות) ע"י d_{\min} , הרי שמערכת ב' עדיפה כי בה d_{\min} גדול יותר (עבור אותו ערך של E_S בשתי המערכות).

4. א. נסמן ב-Y את מוצא $h(t)$ ברגע הדגימה T ונסמן ב-n(t) את הרעש במבוא המקלט. כאשר נשלח בערוץ $Y, s_1(t)$ נתון ע"י

$$Y | s_1(t) = (h(t) * [s_1(t) + n(t)])|_T = \underbrace{h(t) * S_1(t)|_T}_{\equiv S_1} + \underbrace{h(t) * n(t)|_T}_{\equiv N}$$

$$S_1 = \int_0^T \sqrt{E/T} e^{-a(T-t)} dt = \frac{\sqrt{E/T}}{a} (1 - e^{-aT})$$

N הוא משתנה אקראי. מאחר שהוא התקבל מפעולה לינארית על תהליך אקראי גאוס, הרי שהוא גאוס. נמצא את השונות ואת התוחלת שלו:

$$N = \int_0^\infty e^{-a\tau} n(T-\tau) d\tau$$

אנו מניחים כאן כי המסנן החל לפעול ב- $t = -\infty$.

$$E\{N\} = 0$$

$$E\{N^2\} = E\left\{\int_0^\infty \int_0^\infty e^{-a(\tau_1+\tau_2)} n(T-\tau_1) n(T-\tau_2) d\tau_1 d\tau_2\right\}$$

$$= \int_0^\infty \int_0^\infty e^{-a(\tau_1+\tau_2)} \cdot \overbrace{[R_n(\tau_1-\tau_2)]}^{N_0/2 \delta(\tau_1-\tau_2)} d\tau_1 d\tau_2 = \frac{N_0}{2} \int_0^\infty e^{-2a\tau} d\tau = \frac{N_0}{4a}$$

כאשר $R_n(u)$ - פונקציית האוטוקורלציה של $n(t)$.

לכן, בהינתן ששודר $s_1(t)$ מתקיים $Y | s_1(t) \sim N(\mu, \sigma^2)$ כש-

$$\mu = S_1 = \frac{\sqrt{E/T}}{a} (1 - e^{-aT}) \quad \text{ו-} \quad \sigma^2 = \frac{N_0}{4a} \quad \text{בנוסף, בהינתן ששודר } s_0(t), \text{ מתקיים}$$

$Y | s_0(t) \sim N(0, \sigma^2)$ נפעיל כעת את קריטריון ה-MAP:

$$\frac{f(Y | S_1)}{f(Y | S_0)} > \frac{e^{-\frac{1}{2\sigma^2}(Y-S_1)^2}}{e^{-\frac{1}{2\sigma^2}Y^2}} > 1 \Leftrightarrow Y^2 - (Y-S_1)^2 > 0 \Leftrightarrow Y > \frac{S_1}{2}$$

כלומר כלל ההחלטה הוא: $Y > \frac{\sqrt{E/T}}{2a} (1 - e^{-aT})$

$$P(\varepsilon) = Q\left(\frac{S_1}{2\sigma}\right) = Q\left(\sqrt{\frac{E}{N_0 a T}} (1 - e^{-aT})\right) \quad \text{ב.}$$

כאשר משודר $s_1(t)$, הספק האות הוא S_1^2 ושונות הרעש היא σ^2 . מכאן ש- $SNR|_T = \frac{S_1^2}{\sigma^2}$,

$$P(\varepsilon) = Q\left(\frac{1}{2} \sqrt{SNR|_T}\right) \quad \text{כלומר}$$

ג. מתוך הביטוי להסתברות השגיאה מקבלים שזו מינימלית כאשר $\frac{(1 - e^{-aT})^2}{aT}$ מקסימלי. הפתרון

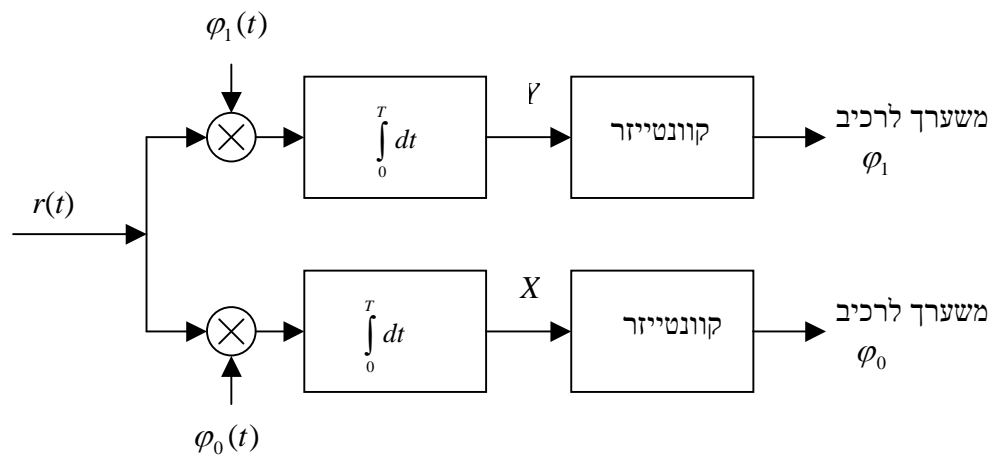
לבעיית מקסימיזציה זו הוא, לרוע המזל, נומרי. למשל, ע"י גזירה (אנליטית) ואחר השוואה ל-0 (שבליט ברירה נפתרת נומרית) או ע"י שרטוט הפונקציה ומציאת המקסימום. בכל אופן התשובה שיוצאת היא $a^{opt} \cdot T = 1.2564$.

ד. במקלט האופטימלי $P(\varepsilon) = Q\left(\frac{d}{\sqrt{2N_0}}\right) = Q\left(\sqrt{\frac{E}{2N_0}}\right)$, כיוון שבמקרה זה $d = \sqrt{E}$. מכאן,

שהמקלט התת-אופטימלי מציג ביצועים נחותים ביחס של $\frac{Ta}{2(1 - e^{-aT})^2}$ בהשוואה למקלט

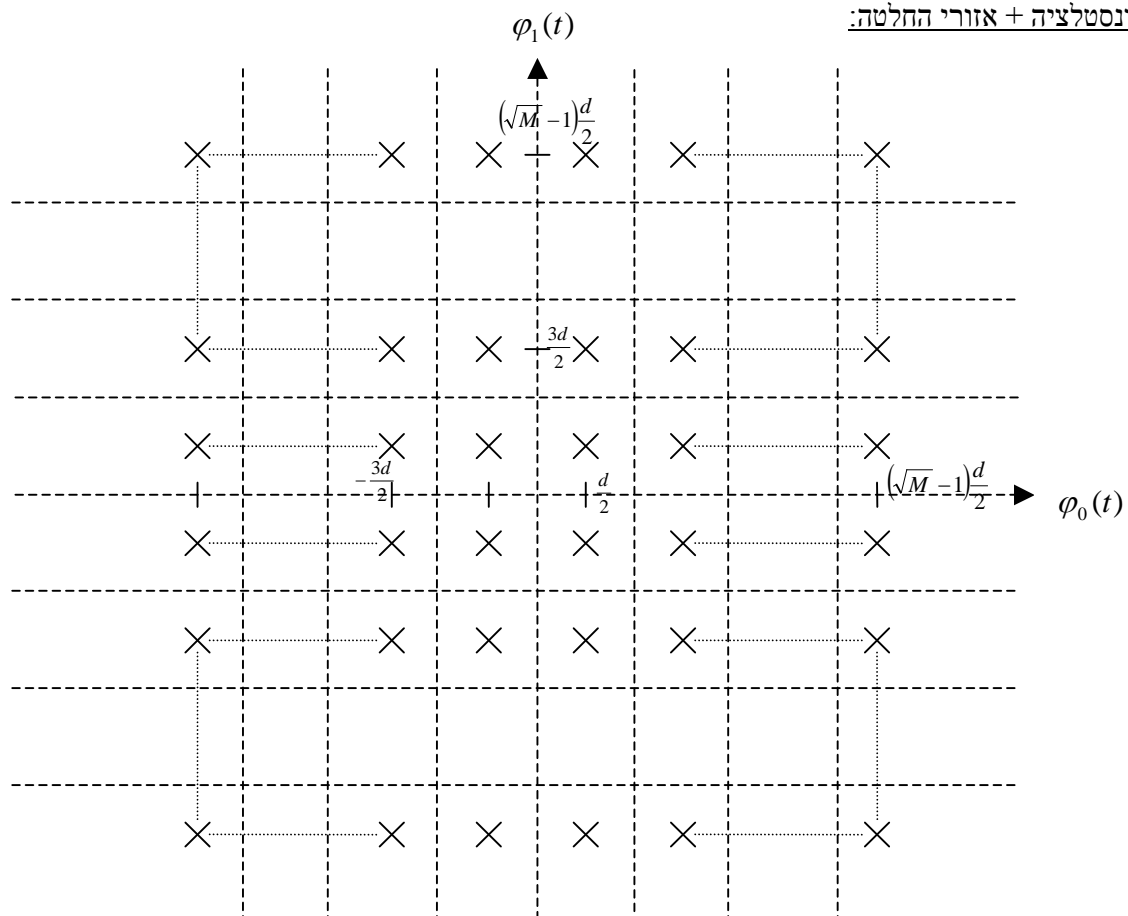
האופטימלי. עבור $a^{opt} \cdot T$ הדגרדציה היא של 0.89dB

5. א. מקלט אופטימלי:

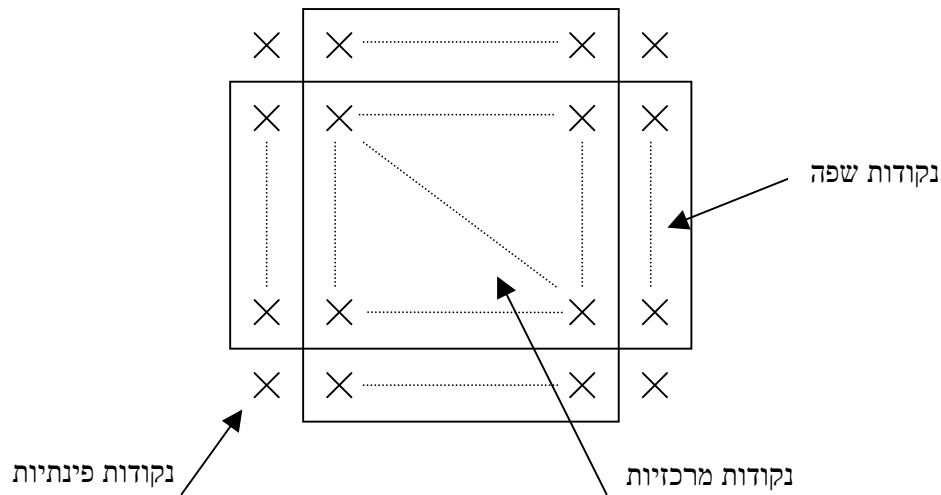


אם נסמן את כניסת הקוונטייזר ב- u ואת מוצאו ב- v , אז- $v = \frac{d}{2} \cdot z$, כאשר z הוא השלם האי זוגי הקרוב ביותר ל- $\frac{2}{d}u$ בקטע- $[-(\sqrt{M}-1), (\sqrt{M}-1)]$.

קונסטלציה + אזורי החלטה:



ב.



נחלק את הנקודות בקונסטלציה לשלושה סוגים:

- נקודות פינתיות (4 נקודות). הסתברות השגיאה בהינתן שהאות המשודר מתאים לנקודה פינתית

$$\text{היא } 1 - (1 - Q)^2 = 2Q - Q^2 \text{ כאשר } Q \equiv Q\left(\frac{d}{\sqrt{2N_0}}\right).$$

- "נקודות שפה" (סה"כ $4(\sqrt{M} - 2)$). הסתברות השגיאה בהינתן שהאות ששודר מתאים לנקודת שפה (3 שכנים קרובים) היא $1 - (1 - Q)(1 - 2Q) = 3Q - 2Q^2$

- נקודות מרכזיות (סה"כ $(\sqrt{M} - 2)^2$). הסתברות השגיאה בהינתן ששודר אות כזה היא $1 - (1 - 2Q)^2 = 4Q - 4Q^2$

לכן, הסתברות השגיאה הכוללת היא:

$$\begin{aligned} P(\varepsilon) &= \frac{4}{M}(2Q - Q^2) + \frac{4(\sqrt{M} - 2)}{M}(3Q - 2Q^2) + \frac{(\sqrt{M} - 2)^2}{M}(4Q - 4Q^2) \\ &= \frac{1}{M} \left[(8 + 12(\sqrt{M} - 2) + 4(\sqrt{M} - 2)^2)Q - (4 + 8(\sqrt{M} - 2) + 4(\sqrt{M} - 2)^2)Q^2 \right] \\ &= 4 \left[\left(1 - \frac{1}{\sqrt{M}}\right)Q - \left(1 - \frac{1}{\sqrt{M}}\right)^2 Q^2 \right], \quad Q \equiv Q\left(\frac{d}{\sqrt{2N_0}}\right) \end{aligned}$$

ג.

$$E_s = \frac{1}{M} \frac{d^2}{4} \sum_{x \in A} \sum_{y \in A} (x^2 + y^2) = \frac{1}{M} \frac{d^2}{4} \left(\sum_{x \in A} \overbrace{\sqrt{M}}^{\text{number of items in } A} x^2 + \sum_{y \in A} \sqrt{M} y^2 \right)$$

$$= 2 \cdot \underbrace{\left(\frac{d^2/4}{\sqrt{M}} \sum_{x \in A} x^2 \right)}_{E_s \text{ for a PAM system was described in Problem 1}} = 2 \cdot \frac{((\sqrt{M})^2 - 1)d^2}{12}$$

$$d^2 = \frac{6 \cdot E_s}{M-1}, \quad E_s = \frac{d^2}{6} (M-1) \quad \text{קיבלנו}$$

$$Q = Q\left(\sqrt{\frac{6E_s}{2N_0(M-1)}}\right) = Q\left(\sqrt{\frac{3 \log_2 M \cdot E_b}{N_0(M-1)}}\right) \quad \text{ולכן}$$

נשאר כמקודם.

$$ד. \text{ עבור } \frac{E_s}{N_0} \text{ גבוה, } Q^2 \text{ זניח ביחס ל-} Q \text{ (וכפי שמיד נראה - נתון לנו } \frac{E_s}{N_0} \text{ גבוה). לכן,}$$

$$P(\varepsilon) \approx 4 \left(1 - \frac{1}{\sqrt{M}}\right) Q\left(\sqrt{\frac{3E_s}{(M-1)N_0}}\right) \quad (\text{בכל מקרה } P(\varepsilon) \text{ אינו גדול מביטוי זה})$$

$$\text{אם נדאג לכך ש- } 4Q\left(\sqrt{\frac{3E_s}{(M-1)N_0}}\right) < 10^{-6}, \text{ אז ודאי ש- } P(\varepsilon) < 10^{-6} \text{ (ואם } M \text{ המתאים)}$$

$$\text{לא קטן - גם לא החמרנו מדי בדרישתנו, כי } 1 - \frac{1}{\sqrt{M}} \text{ לא קטן בהרבה מ-1). מפתרון נומרי עולה, כי}$$

$$Q(x) < 2.5 \cdot 10^{-7} \Leftrightarrow x \geq 5.03 \Rightarrow M-1 \leq \frac{3}{(5.03)^2} \cdot \frac{E_s}{N_0}$$

$$\text{כעת, } \frac{E_s}{N_0} = \frac{P \cdot T_s}{N_0} = \frac{4 \cdot 10^{-8} \cdot 10^{-7}}{2 \cdot 10^{-17}} = 200 \text{ (} \approx 23 \text{ dB)} \text{ ומכאן ש-}$$

$$M-1 \leq \frac{3 \cdot 200}{5.03^2} = 23.72$$

מאחר שבשאלה זו M חייב להיות ריבועי וחזקה של 2, הרי ש-

$$M \text{ המקסימלי האפשרי הוא } \underline{16}. \text{ כעת, } T_b^{-1} = \log_2 M \cdot T_s^{-1} = 4 \cdot 10^{-7} = 40 \text{ Mbps}$$

ה. כדי שקצב שידור הסיביות יהיה 60 Mbps עבור קצב שידור סימבולים קבוע של 10Msym/sec, כל סימבול צריך לייצג 6 ביטים, דהיינו, צריך ש- $M = 64 = 2^6$. הדרישה $P(\varepsilon) \leq 10^{-6}$ עדיין שקולה ל-

$$\frac{E_s}{N_0} \geq \frac{5.03^2}{3} \cdot 63 = \underbrace{531.32}_{27.25dB} \Leftarrow \frac{3E_s}{(M-1)N_0} \geq 5.03^2$$

מכאן שיש צורך בתוספת של 4.25dB (23-27.25) להספק השידור (T_s ו- N_0 קבועים, ולכן

הגדלת $\frac{E_s}{N_0}$ נעשית ע"י הגדלת הספק המשודר).

ו. ראינו שמתקיים (עבור $\frac{E_s}{N_0}$ מספיק גבוה)

$$P(\varepsilon) \approx 4 \left(1 - \frac{1}{\sqrt{M}} \right) Q \left(\sqrt{\frac{3E_b \log_2 M}{(M-1)N_0}} \right)$$

נזכור ש- $\frac{E_b}{N_0} = \frac{T_b \cdot P}{N_0}$ ו- N_0 ו- P שניהם קבועים. מכאן ש- $P(\varepsilon)$ היא פונקציה מונוטונית

יורדת של המשתנה $T_b \cdot (M-1)^{-1} \cdot \log_2 M \equiv T_b \cdot f(M)$ כאשר

$f(M) \equiv (M-1)^{-1} \cdot \log_2 M$. במילים אחרות, קיים ערך y כך שהדרישה $P(\varepsilon) \leq 10^{-6}$ מתקיים אם"מ $T_b \cdot f(M) \geq y$. כדי לקיים דרישה אחרונה זו עם T_b קטן ככל האפשר (קצב

ביטים מקסימלי), נדרוש $f(M)$ מקסימלי. אבל $f(M)$ היא מונוטונית יורדת עבור $M > 1$! מכאן שכדי להשיג קצב מקסימלי, רוצים M קטן ככל האפשר. כמובן – הקטנת M ביחד עם הגדלת קצב הביטים T_b^{-1} תגדיל את קצב העברת הסימבולים: $T_s^{-1} = T_b^{-1} \cdot (\log M)^{-1}$. בסעיפים הקודמים, כאשר קצב הסימבולים היה קבוע, הדרך היחידה לנסות להגדיל את קצב הביטים הייתה להגדיל את M ככל האפשר מבלי לחרוג מהסתברות השגיאה המותרת. לעומת זאת, אם מותר לשנות את קצב הסימבולים, עדיף להגדיל אותו ולהקטין את M – זה יגדיל את קצב הביטים האפשרי תחת אילוץ $P(\varepsilon)$.

נסכם, אם כן, שבסעיף זה נבחר $M=4$ (הערך המינימלי המותר)

$$4 \left(1 - \frac{1}{\sqrt{4}} \right) Q \left(\sqrt{\frac{3E_s}{(4-1)N_0}} \right) \leq 10^{-6} \Rightarrow \sqrt{\frac{E_s}{N_0}} \geq Q^{-1}(5 \cdot 10^{-7}) \underset{\text{numeric .cal}}{\approx} 4.9$$

$$\Rightarrow \frac{E_s}{N_0} \geq 24$$

$$\frac{E_s/N_0 \cdot (\text{from } \gamma)}{E_s/N_0 \cdot (\text{from } \tau)} = \frac{\frac{P}{N_0} \cdot (T_s(\text{from } \gamma))}{\frac{P}{N_0} \cdot (T_s(\text{from } \tau))} = \frac{24}{200} = 8.33$$

$$\Rightarrow T_s^{-1}(\text{from } \gamma) = 8.33 \cdot T_s^{-1}(\text{from } \tau)$$

וקצב שידור הביטים שניתן להשיג הוא $2 \cdot 8.33 \cdot 10M = 166.7 \text{ Mbps}$ (\Rightarrow ביטים לסימבול).