

UIT-R

Sector de Radiocomunicaciones de la UIT

Recomendación UIT-R P.1407-5
(09/2013)

Propagación por trayectos múltiples y parametrización de sus características

Serie P
Propagación de las ondas radioeléctricas

Prólogo

El Sector de Radiocomunicaciones tiene como cometido garantizar la utilización racional, equitativa, eficaz y económica del espectro de frecuencias radioeléctricas por todos los servicios de radiocomunicaciones, incluidos los servicios por satélite, y realizar, sin limitación de gamas de frecuencias, estudios que sirvan de base para la adopción de las Recomendaciones UIT-R.

Las Conferencias Mundiales y Regionales de Radiocomunicaciones y las Asambleas de Radiocomunicaciones, con la colaboración de las Comisiones de Estudio, cumplen las funciones reglamentarias y políticas del Sector de Radiocomunicaciones.

Política sobre Derechos de Propiedad Intelectual (IPR)

La política del UIT-R sobre Derechos de Propiedad Intelectual se describe en la Política Común de Patentes UIT-T/UIT-R/ISO/CEI a la que se hace referencia en el Anexo 1 a la Resolución UIT-R 1. Los formularios que deben utilizarse en la declaración sobre patentes y utilización de patentes por los titulares de las mismas figuran en la dirección web <http://www.itu.int/ITU-R/go/patents/es>, donde también aparecen las Directrices para la implementación de la Política Común de Patentes UIT-T/UIT-R/ISO/CEI y la base de datos sobre información de patentes del UIT-R sobre este asunto.

Series de las Recomendaciones UIT-R

(También disponible en línea en <http://www.itu.int/publ/R-REC/es>)

Series	Título
BO	Distribución por satélite
BR	Registro para producción, archivo y reproducción; películas en televisión
BS	Servicio de radiodifusión (sonora)
BT	Servicio de radiodifusión (televisión)
F	Servicio fijo
M	Servicios móviles, de radiodeterminación, de aficionados y otros servicios por satélite conexos
P	Propagación de las ondas radioeléctricas
RA	Radioastronomía
RS	Sistemas de detección a distancia
S	Servicio fijo por satélite
SA	Aplicaciones espaciales y meteorología
SF	Compartición de frecuencias y coordinación entre los sistemas del servicio fijo por satélite y del servicio fijo
SM	Gestión del espectro
SNG	Periodismo electrónico por satélite
TF	Emisiones de frecuencias patrón y señales horarias
V	Vocabulario y cuestiones afines

Nota: Esta Recomendación UIT-R fue aprobada en inglés conforme al procedimiento detallado en la Resolución UIT-R 1.

Publicación electrónica
Ginebra, 2015

© UIT 2015

Reservados todos los derechos. Ninguna parte de esta publicación puede reproducirse por ningún procedimiento sin previa autorización escrita por parte de la UIT.

RECOMENDACIÓN UIT-R P.1407-5*

Propagación por trayectos múltiples y parametrización de sus características

(Cuestión UIT-R 203/3)

(1999-2003-2005-2007--2009-2013)

Cometido

En la Recomendación UIT-R P.1407 se describe la naturaleza de la propagación por trayectos múltiples y se definen los parámetros adecuados para la descripción estadística de los efectos en trayectos múltiples, además de proporcionar ejemplos de los efectos de correlación entre múltiples trayectos de propagación y su cálculo.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) la necesidad de calcular el efecto de la propagación por trayectos múltiples en los servicios que utilizan sistemas digitales;
- b) que es conveniente normalizar la terminología y las expresiones utilizadas para caracterizar la propagación por trayectos múltiples,

recomienda

- 1 que, para describir de una manera coherente los conceptos relacionados con la propagación por trayectos múltiples, se utilicen los términos y definiciones que figuran en el Anexo 1;
- 2 que, para para analizar los efectos de los sistemas MIMO (múltiples entradas, múltiples salidas), se utilicen los conceptos de correlación que figuran en el Anexo 2;
- 3 que para la generación de canales de banda ancha se utilicen los modelos del Anexo 3 a fin de evaluar la calidad de funcionamiento de los sistemas de comunicación.

Anexo 1**1 Introducción**

En los sistemas radioeléctricos con altura de antena pequeña, suele haber múltiples trayectos indirectos entre el transmisor y el receptor debido a la reflexión procedente de los objetos circundantes, además del trayecto directo cuando hay línea de visibilidad directa. Esta propagación por trayectos múltiples es particularmente importante en los medios urbanos donde las paredes de los edificios y las superficies pavimentadas generan intensas reflexiones. Como resultado de ello, la señal recibida está formada por la suma de varios componentes con diversas amplitudes, ángulos de fase y direcciones de incidencia.

* La Comisión de Estudio 3 de Radiocomunicaciones introdujo modificaciones redaccionales en esta Recomendación en abril de 2015, de conformidad con la Resolución UIT-R 1.

Puede considerarse que la consiguiente variabilidad espacial de la intensidad de la señal obedece a dos regímenes:

- a) un desvanecimiento rápido, que varía sobre distancias del orden de una longitud de onda, debido principalmente a los cambios en los ángulos de fase de los distintos componentes de la señal;
- b) un desvanecimiento lento, que varía sobre distancias más grandes, debido principalmente a los cambios en la pérdida por apantallamiento producida por los objetos circundantes.

Además, los diversos componentes de la señal pueden sufrir desplazamientos Doppler de distintas magnitudes debido al movimiento de la estación móvil o de objetos reflectantes, como vehículos.

El canal móvil con propagación por trayectos múltiples puede caracterizarse por su respuesta al impulso, que varía a un ritmo que depende de la velocidad del terminal móvil y/o de los objetos dispersantes. En consecuencia, un receptor debe ser capaz de afrontar la distorsión de la señal debida a los ecos del canal, así como las rápidas variaciones en la naturaleza de esta distorsión. A tales características del canal radioeléctrico móvil se les denomina perfiles de retardo de potencia y espectros Doppler y se obtienen mediante mediciones de sondeo del canal en banda ancha.

Las señales transmitidas hacia y desde vehículos en movimiento en medios urbanos o boscosos muestran considerables variaciones en la amplitud debida a la dispersión múltiple. Son corrientes los desvanecimientos de 30 dB o más por debajo del nivel medio. La intensidad de campo instantáneo medida en distancias de unas cuantas decenas de longitudes de onda, presenta una distribución que se aproxima a la de Rayleigh. Los valores medios de esas distribuciones para un sector pequeño varían considerablemente de una zona a otra, según la altura, la densidad y la distribución de colinas, árboles, edificios y otras estructuras.

Físicamente, los parámetros de propagación por trayectos múltiples son el número de trayectos múltiples, las amplitudes, la diferencia de longitudes del trayecto (retardo), la deriva por efecto Doppler y el ángulo de incidencia. Estos parámetros pueden caracterizarse a partir de una serie de respuestas al impulso complejas en una distancia corta o un intervalo de tiempo que puede utilizarse para estimar la función de dispersión por retardo Doppler que representa el fenómeno de trayectos múltiples en las tres dimensiones de retardo en exceso, frecuencia Doppler y densidad de potencia. La función de dispersión por retardo Doppler define un filtro transversal lineal cuya salida es la suma de múltiples réplicas retardadas, atenuadas y con deriva Doppler de la señal de entrada. Esta formulación es útil para construir un simulador de hardware en forma de filtro transversal dinámico. La función de dispersión por retardo Doppler se utiliza para estimar el perfil de retardo de potencia y el espectro Doppler, que puede estar relacionado con el tiempo de coherencia del canal. Alternativamente, la transformada de Fourier de la respuesta al impulso compleja variable en el tiempo da lugar a una respuesta en frecuencia compleja variable en el tiempo cuya amplitud en función de las características de frecuencia define la selectividad de frecuencia del trayecto múltiple que está relacionada con la anchura de banda de correlación y cuya variabilidad temporal proporciona las características de desvanecimiento a una frecuencia concreta.

En los § 2, 3 y 4 se definen los parámetros del canal de sector pequeño (o pequeña escala). Las estadísticas de los parámetros de pequeña escala se utilizan posteriormente para producir funciones de distribución acumulativas (FDA). La FDA de media escala abarca un determinado recorrido de medición, que es del orden de decenas o cientos de metros. La combinación de un conjunto de datos para una serie de recorridos de media escala se considera como una caracterización global o de gran escala representativa del entorno estudiado, por ejemplo terrenos montañosos, urbanos, suburbanos, habitaciones grandes de interior, pasillos, etc.

2 Parámetros de los perfiles del retardo

2.1 Definiciones de los perfiles del retardo de potencia

Los parámetros adecuados para la descripción estadística del retardo por trayectos múltiples pueden calcularse a partir de cualquiera de los tres tipos de perfiles del retardo de potencia: el perfil instantáneo, el perfil a corto plazo o el perfil a largo plazo, que representan bien los promedios temporales obtenidos con el receptor en reposo y corresponden a las variaciones que se producen en el entorno, o bien los promedios espaciales obtenidos con el receptor en movimiento.

En la Fig. 1 se muestran las definiciones de los perfiles del retardo de potencia.

El perfil instantáneo del retardo de potencia es la densidad de potencia de la respuesta al impulso en un determinado punto un instante dado.

El perfil a corto plazo (pequeña escala) del retardo de potencia se obtiene efectuando el promedio espacial de los perfiles instantáneos del retardo de potencia para varias decenas de longitudes de onda de la gama en que se mantienen los mismos componentes de multitrayecto con el fin de suprimir la variación debida al desvanecimiento rápido. Alternativamente, puede obtenerse a partir de la función de dispersión por retardo Doppler representada en la Fig. 2A tomando la suma del cuadrado de la magnitud a lo largo del eje de deriva de la frecuencia Doppler, como se ilustra en la Fig. 2B.

FIGURA 1

Definición de los perfiles del retardo de potencia

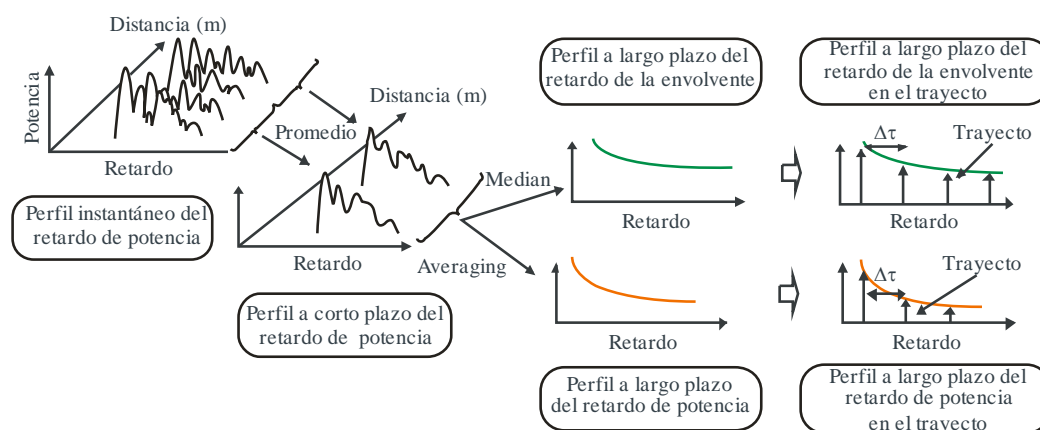
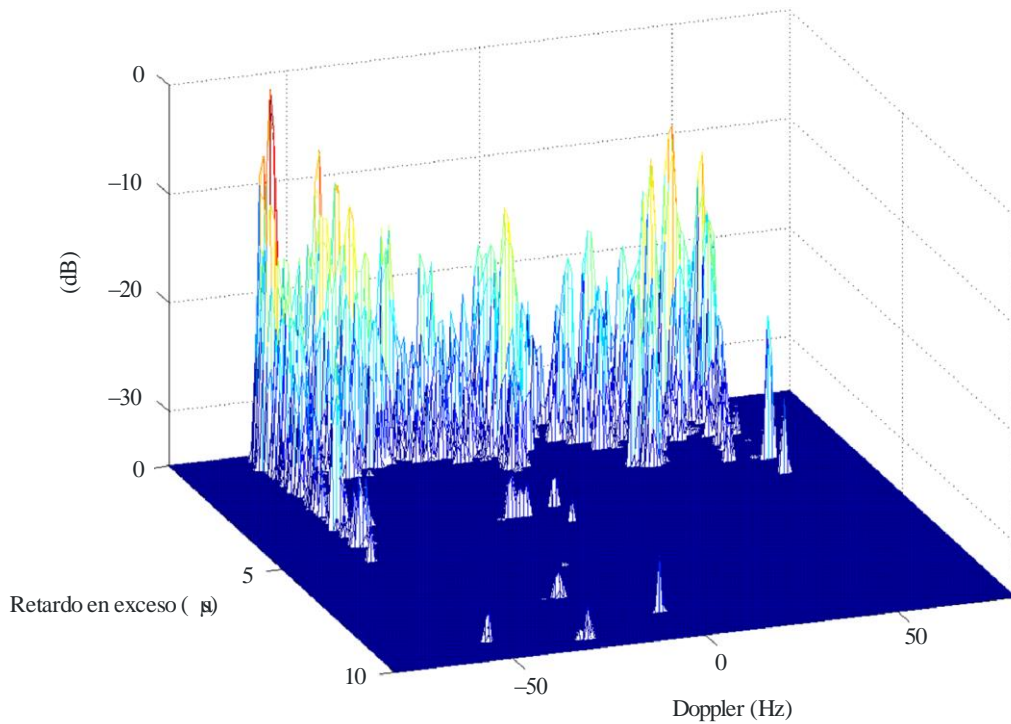
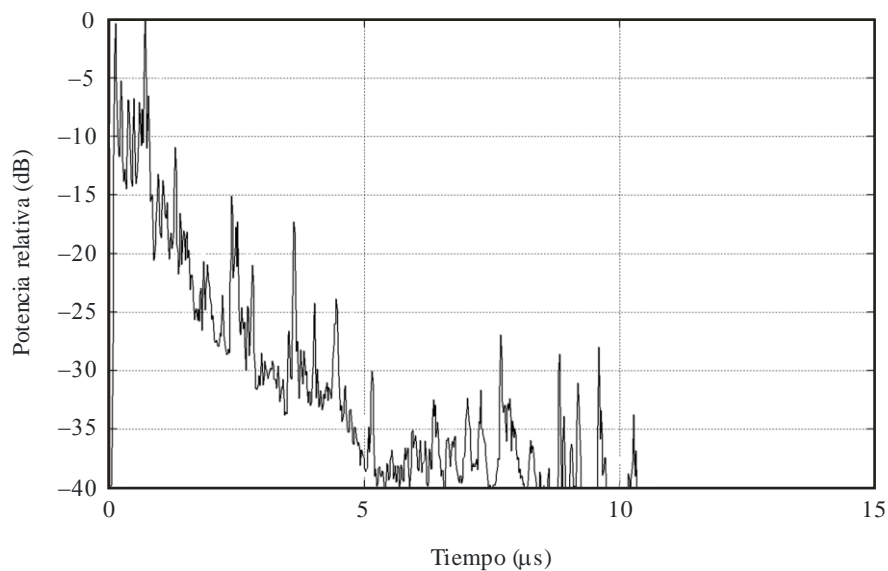


FIGURA 2A
Función de dispersión por retardo Doppler



P.1407-02a

FIGURA 2B
Potencia relativa en función de la respuesta en el tiempo



P.1407-02b

El perfil a largo plazo del retardo de potencia se obtiene realizando el promedio espacial de los perfiles a corto plazo a aproximadamente la misma distancia de la estación de base (BS) para suprimir las variaciones debidas a las sombras.

Los perfiles a largo plazo del retardo de potencia, con un retardo en exceso moderado y normalizado a la resolución $1/B$, siendo B la anchura de banda, se definen como perfiles a largo plazo del retardo de potencia en el trayecto, en lugar de perfiles continuos de la potencia en función del retardo.

Por otra parte, el perfil a largo plazo del retardo de la envolvente es el valor medio de los perfiles a corto plazo del retardo de potencia a aproximadamente la misma distancia de la estación de base; este perfil representa la forma del perfil de retardo en la zona considerada.

2.2 Definiciones de los parámetros estadísticos

A continuación se indican los parámetros adecuados para la descripción estadística de los efectos multitrayecto. El *retardo medio* es la media de los retardos en exceso ponderados por su potencia y viene dado por el primer momento del perfil del retardo de potencia (raíz cuadrada de la amplitud de la respuesta al impulso).

La *dispersión (valor eficaz) del retardo* es la desviación típica de los retardos en exceso ponderada por su potencia y viene dada por el segundo momento del perfil del retardo de potencia. Proporciona una medida de la variabilidad del retardo medio.

La *ventana del retardo* es el intervalo de la porción intermedia del perfil del retardo de potencia que contiene un cierto porcentaje (normalmente el 90%) de la energía total de esa respuesta al impulso.

El *intervalo de retardo* se define como el intervalo de la respuesta al impulso entre dos valores del retardo en exceso que señalan el primer instante en que la amplitud de la respuesta al impulso rebasa un umbral determinado y el último instante en que es menor que dicho umbral.

El *número de componentes de señal o trayecto múltiple* es el número de crestas en un perfil de retardo de potencia cuya amplitud se encuentra dentro de A dB de la cresta más alta y por encima del umbral mínimo de ruido.

Las definiciones de los parámetros estadísticos se indican con referencia en la Figuras 3A y 3B.

2.2.1 Energía total

La *energía total*, p_m , de la respuesta al impulso es:

$$p_m = \int_{t_0}^{t_3} p(t) \, dt \quad (1)$$

donde:

- $p(t)$: densidad de potencia de la respuesta al impulso
- t : retardo con respecto a la referencia de tiempo
- t_0 : instante en el que $p(t)$ rebasa el nivel de corte por primera vez
- t_3 : instante en el que $p(t)$ rebasa el nivel de corte por última vez.

2.2.2 Retardo medio

El retardo medio, T_D , viene dado por el primer momento del perfil del retardo de potencia:

$$T_D = \frac{\int_0^{\tau_e} \tau p(\tau) \, d\tau}{\int_0^{\tau_e} p(\tau) \, d\tau} - \tau_a \quad (2a)$$

donde:

- τ : variable del retardo de tiempo que es igual a $t - t_0$

τ_a : tiempo de llegada de la primera componente del multitrayecto recibida (la primera cresta del perfil)

$$\tau_e = t_3 - t_0.$$

La forma discreta, para una resolución $\Delta\tau (= 1/B)$, de la ecuación (2a) es la siguiente:

$$T_D = \frac{\sum_{i=1}^N \tau_i p(\tau_i)}{\sum_{i=1}^N p(\tau_i)} - \tau_M \quad (2b)$$

$$\tau_i = (i - 1) \Delta\tau = (i - 1)/B \quad (i = 1, 2, \dots, N)$$

donde $i = 1$ y N son, respectivamente, los índices de la primera y la última muestra del perfil de retardo por encima del nivel umbral y M es el índice de la primera componente del multitrayecto recibida (la primera cresta del perfil).

Los retardos pueden determinarse mediante la siguiente relación:

$$t_i (\mu\text{s}) = 3,3r_i \quad \text{km} \quad (3)$$

donde r_i es la suma de las distancias del transmisor al reflector multitrayecto y del reflector al receptor, o es la distancia total del transmisor al receptor para t_{LOS} .

2.2.3 Valor eficaz del retardo

La dispersión (valor eficaz (r.m.s.)) del retardo, S , viene dada por la raíz cuadrada del segundo momento central, esto es:

$$S = \sqrt{\frac{\int_0^{\tau_e} (\tau - T_D - \tau_a)^2 p(\tau) d\tau}{\int_0^{\tau_e} p(\tau) d\tau}} \quad (4a)$$

o, en magnitudes discretas, para una resolución $\Delta\tau$, la ecuación (4a) es:

$$S = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (\tau_i - T_D - \tau_M)^2 p(\tau_i)}{\sum_{i=1}^N p(\tau_i)}} \quad (4b)$$

2.2.4 Ventana de retardo

La ventana de retardo, W_q , es la longitud de la porción central del perfil del retardo de potencia que contiene un cierto porcentaje, q , de la potencia total:

$$W_q = (t_2 - t_1) \quad (5)$$

donde los límites t_1 y t_2 están definidos mediante:

$$\int_{t_1}^{t_2} p(t) dt = \frac{q}{100} \int_{t_0}^{t_3} p(t) dt = \frac{q}{100} P_m \quad (6)$$

y la potencia fuera de la ventana se reparte en dos partes iguales $\left(\frac{100 - q}{200}\right)P_m$

2.2.5 Intervalo de retardo

Se define el intervalo de retardo, I_{th} , como la diferencia de tiempo entre el instante t_4 en que la amplitud del perfil del retardo de potencia rebasa por primera vez un umbral determinado P_{th} , y el instante t_5 en el que decae con respecto a ese umbral por última vez:

$$I_{th} = (t_5 - t_4) \quad (7)$$

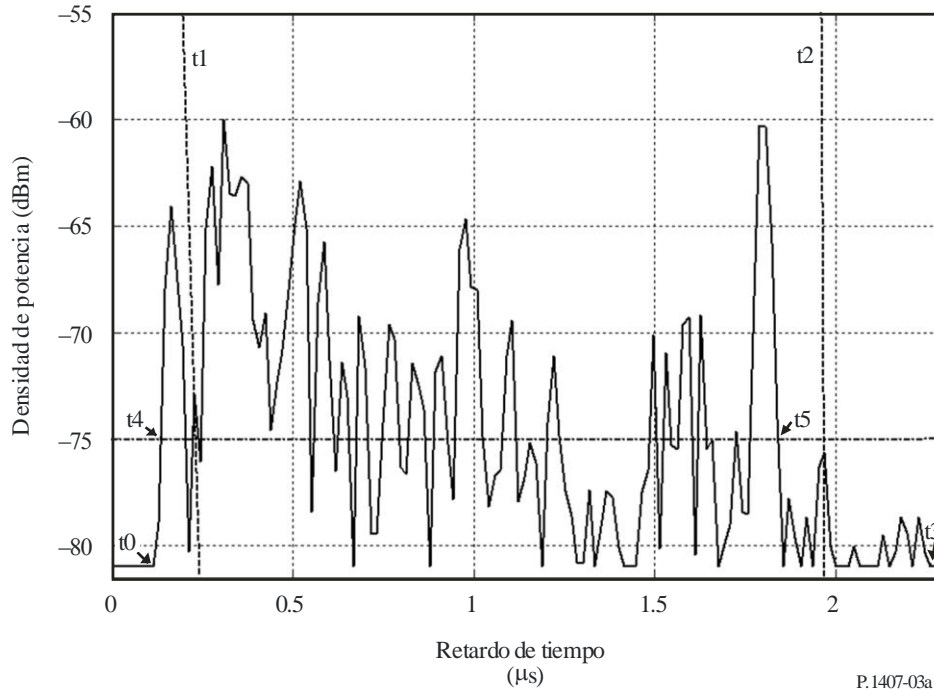
2.2.6 Número de componentes multitrayecto

El número de componentes multitrayecto o de componentes de la señal puede representarse a partir del perfil del trayecto como el número de crestas cuyas amplitudes están dentro de A dB de la cresta más alta y por encima del nivel mínimo de ruido, como muestra la Fig. 3B.

2.2.7 Valores recomendados de los parámetros

Para el análisis de los datos se recomienda utilizar ventanas de retardo correspondientes al 50%, 75% y 90% de la potencia, intervalos de retardo para los umbrales de 9 dB, 12 dB y 15 dB por debajo del valor de cresta. Debe subrayarse que pueden ser muy importantes los efectos del ruido y de las señales espurias sobre el sistema (desde la etapa de RF al tratamiento de los datos). Por consiguiente es importante determinar con exactitud el umbral del ruido y/o señales no esenciales en el sistema, para poder establecer un margen de seguridad en la parte superior de ese nivel de corte. Se recomienda el empleo de un margen de seguridad de 3 dB y con el fin de asegurar la integridad de los resultados, se recomienda, asimismo, utilizar como criterio de aceptación una relación mínima de cresta/señal no esencial de, por ejemplo, 15 dB (excluyendo el margen de seguridad de 3 dB) antes de incluir estadísticamente un impulso de respuesta. El umbral utilizado para identificar el número de componentes multitrayecto depende de la gama dinámica del equipo de medición; un valor típico es 20 dB por debajo del nivel de cresta del perfil de retardo.

FIGURA 3A

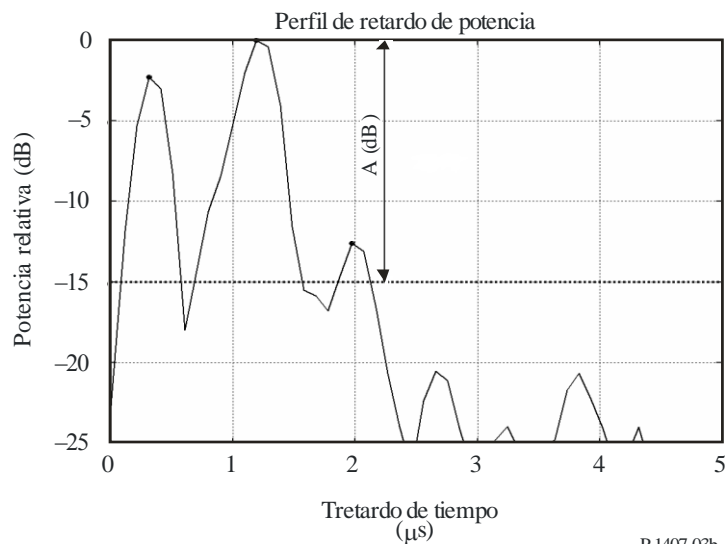


P.1407-03a

Este perfil del retardo de potencia ilustra los siguientes parámetros: la ventana de retardo, W_{90} , que contiene el 90% de la potencia recibida y está delimitada por las dos líneas discontinuas verticales (t_1 y t_2), y el intervalo de retardo, I_{15} , que contiene la señal superior al nivel de 15 dB por debajo del valor de cresta y se encuentra entre t_4 y t_5 . Los instantes t_0 y t_3 indican el principio y el final del perfil por encima del umbral mínimo de ruido.

FIGURA 3B

Perfil del retardo de potencia que indica los componentes multitrayecto por encima del umbral



P.1407-03b

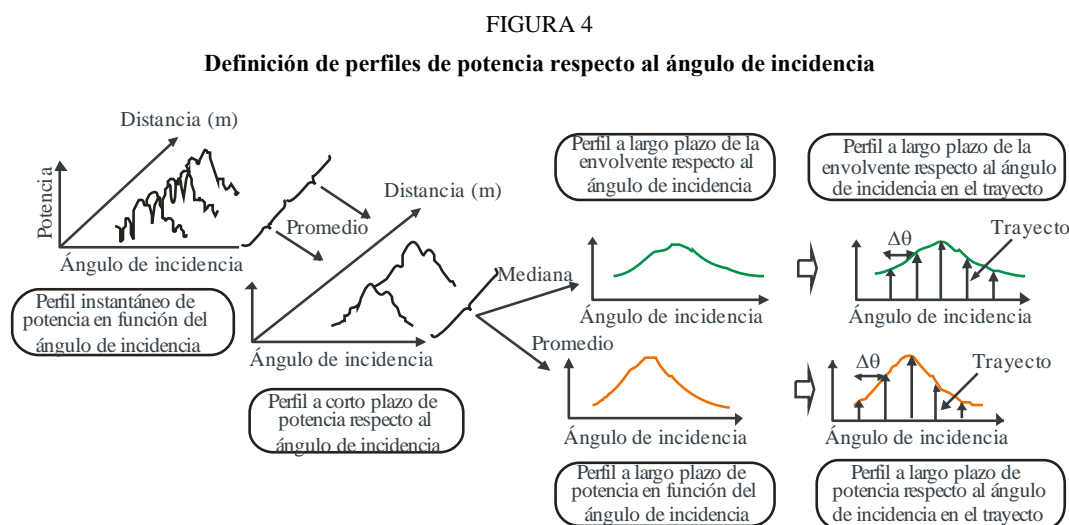
3 Parámetros de la dirección de incidencia

3.1 Definiciones de los perfiles de potencia en función del ángulo de incidencia

Los parámetros adecuados para la descripción estadística del ángulo de incidencia por trayectos múltiples pueden calcularse a partir de los tres tipos de perfiles de potencia en función del ángulo de

incidencia: perfiles instantáneos, perfil a corto plazo o perfil a largo plazo, que representan bien los promedios temporales obtenidos con el receptor en reposo y que corresponden a las variaciones producidas en el entorno, o bien los promedios espaciales obtenidos con el receptor en movimiento.

En la Fig. 4 se muestran las definiciones de los perfiles de potencia en función del ángulo de incidencia.



P.1407-04

El perfil instantáneo de la potencia en función del ángulo de incidencia es la densidad de potencia de la respuesta al impulso en un determinado punto un instante dado.

El perfil a corto plazo de la potencia en función del ángulo de incidencia se obtiene calculando el promedio especial de los perfiles instantáneos de la potencia respecto al ángulo de incidencia para varias decenas de longitudes de onda de la gama en que se mantienen los mismos componentes de multitrayecto, con el fin de suprimir la variación debida al desvanecimiento rápido.

El perfil a largo plazo de potencia en función del ángulo de incidencia se obtiene realizando el promedio espacial de los perfiles a corto plazo de la potencia respecto al ángulo de incidencia a aproximadamente la misma distancia de la estación de base (BS) para suprimir las variaciones debidas a las sombras.

Los perfiles a largo plazo de la potencia en función del ángulo de incidencia, con un ángulo moderado normalizado a la resolución angular de la antena, se definen como perfiles a largo plazo de la potencia respecto al ángulo de incidencia, en lugar de perfiles continuos de potencia en función del ángulo de incidencia.

Por otra parte, el perfil de la envolvente respecto al ángulo de incidencia a largo plazo es el valor medio de los perfiles a corto plazo de la potencia en función del ángulo de incidencia a aproximadamente la misma distancia de la estación de base; este perfil representa la curva del perfil del ángulo de incidencia en la zona considerada.

3.2 Definiciones de los parámetros estadísticos

A continuación figuran las definiciones de los parámetros adecuados para la descripción estadística de los efectos en trayectos múltiples:

El *ángulo de incidencia medio* es el promedio ponderado en potencia de las direcciones de incidencia medidas y está dado por el primer momento del espectro de acimut de potencia (también puede denominarse perfil angular de potencia).

El *perfil angular* de potencia es la potencia angular característica dentro del plano horizontal/del acimut.

La *r.m.s. angular eficaz* es la excursión normalizada ponderada en potencia de la dirección de incidencia y está dada por el segundo momento del perfil angular de potencia. Ésta ofrece una medida de la variabilidad del ángulo de incidencia medio.

La *ventana angular* es la anchura de la porción media del perfil angular de potencia que contiene el porcentaje definido de la energía total encontrada en esa medición del perfil angular de potencia.

El *intervalo de ángulo* (o *espaciamiento angular*) se define como la anchura de la respuesta del impulso (o anchura del perfil angular) entre dos valores de dirección de incidencia. Éste marca el primer ángulo en el cual la amplitud del perfil angular excede un umbral determinado, y el último ángulo en el cual dicha amplitud cae por debajo de ese umbral. El umbral utilizado depende de la gama dinámica del equipo de medición: un valor típico es 20 dB por debajo del nivel de cresta del perfil angular.

3.2.1 Energía total

Suponiendo que la potencia recibida en la dirección θ es $p(\theta)$.

La *energía total* p_0 , del perfil angular se define como la potencia por encima del nivel de umbral L_0 que separa a la señal del ruido, según se indica en la Fig. 5:

$$p_0 = \int_{\theta_0}^{\theta_3} p(\theta) d\theta \quad (8a)$$

siendo:

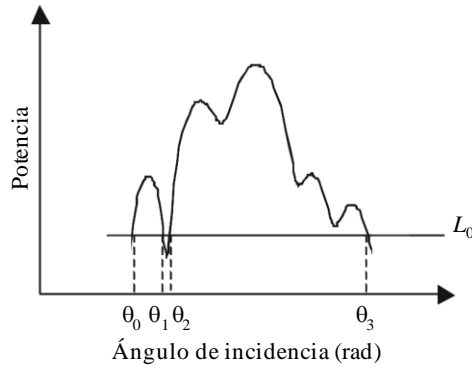
- θ : radianes, se mide a partir de la dirección de la señal principal (suponiendo que ésta sea estacionaria durante la medición)
- $p(\theta)$: potencia del perfil angular por encima del nivel de umbral L_0 ; por debajo de L_0 , $p(\theta) = 0$
- L_0 : nivel con cierto margen (3 dB recomendado) por encima del umbral mínimo de ruido
- θ_0 : ángulo de incidencia cuando $p(\theta)$ rebasa el nivel de umbral L_0 por primera vez en $\theta_{m\acute{a}x}(-\pi, \pi)$
- θ_3 : ángulo de incidencia cuando $p(\theta)$ rebasa el nivel de umbral L_0 por última vez en $\theta_{m\acute{a}x}(-\pi, \pi)$.

En valores discretos, la ecuación (8a) se transforma en:

$$p_0 = \sum_{i=1}^N p(\theta_i) \quad (8b)$$

siendo $i = 1$ y N los índices de la primera y la última muestras del perfil angular de potencia por encima del nivel de umbral, respectivamente.

FIGURA 5
Energía total



P.1407-05

3.2.2 Ángulo medio de incidencia

El ángulo medio de incidencia, T_A , está dado por el primer momento del perfil angular de potencia:

$$T_A = \frac{1}{p_0} \int_{\theta_0}^{\theta_3} \theta p(\theta) d\theta \quad (9a)$$

En valores discretos, con resolución angular $\Delta\theta$, la ecuación (9a) pasa a ser:

$$T_A = \frac{\sum_{i=1}^N \theta_i p(\theta_i)}{\sum_{i=1}^N p(\theta_i)} \quad (9b)$$

$$\theta_i = (i - 1) \Delta\theta \quad (i = 1, 2, \dots, N)$$

siendo $i = 1$ y N los índices de la primera y la última muestras del perfil angular de potencia por encima del nivel de umbral, respectivamente.

3.2.3 Dispersión angular expresada en r.m.s.

La dispersión angular en valor eficaz S_A de la dirección de incidencia se define como sigue:

$$S_A = \sqrt{\frac{1}{p_0} \int_{\theta_0}^{\theta_3} (\theta - T_A)^2 p(\theta) d\theta} \quad (10a)$$

En valores discretos, con resolución angular $\Delta\theta$, la ecuación (10a) se transforma en:

$$S_A = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (\theta_i - T_A)^2 p(\theta_i)}{\sum_{i=1}^N p(\theta_i)}} \quad (10b)$$

siendo $i = 1$ y N los índices de la primera y la última muestras del perfil angular de potencia por encima del nivel de umbral, respectivamente.

3.2.6 Distancia de correlación espacial

En particular para los canales de múltiple salida y múltiple entrada (MIMO), el coeficiente de la correlación espacial para diferentes espaciamientos d se obtiene a partir de la variante angular de la función de transferencia compleja del perfil angular de potencia. El coeficiente de correlación espacial, $R(d)$, se define como sigue:

$$R(d) = \frac{\int_{\theta_0}^{\theta_3} p(\theta) \exp(-j2\pi d \sin \theta / \lambda) d\theta}{\int_{\theta_0}^{\theta_3} p(\theta) d\theta} \quad (14)$$

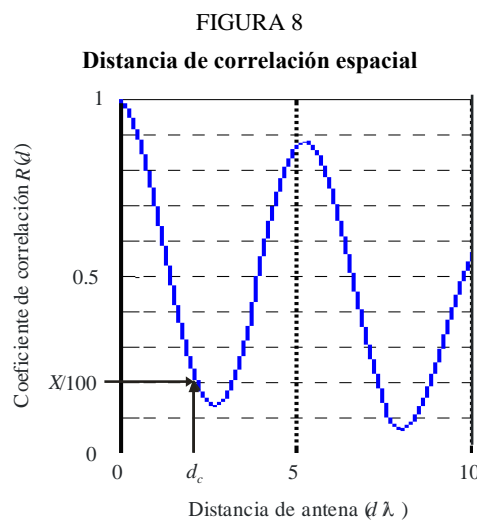
siendo:

d : distancia para diferentes espaciamientos

λ : longitud de onda.

Según se indica en la Fig. 8, la distancia de correlación espacial d_c se define como la primera distancia de corte en la cual $|R(d)|$ es igual a $x\%$ de $|R(d = 0)|$

$$|R(d_c)| / |R(0)| = x/100 \quad (15)$$

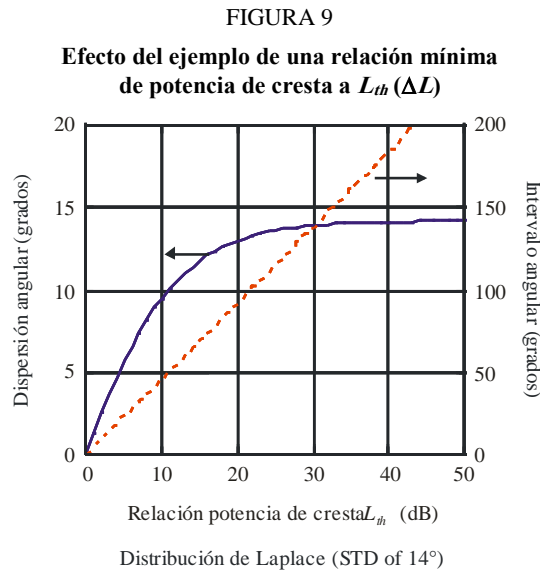


P.1407-08

3.2.7 Parámetros recomendados

Para poder efectuar un análisis detallado de los datos se recomienda utilizar unas ventanas angulares correspondientes al 50%, 75% y 90% de la potencia, intervalos de ángulo para umbrales de 9, 12 y 15 dB por debajo del nivel de cresta, y unas distancias de correlación para 50% y 90% de correlación. Además, cabe señalar que los efectos del ruido y las señales parásitas del sistema (desde la etapa de RF hasta el procesamiento de datos) pueden ser muy apreciables. Por lo tanto, es importante determinar con precisión el umbral de ruido y/o de señales parásitas de los sistemas y ofrecer además un margen de seguridad. Se recomienda un margen de seguridad de 3 dB y, con miras a garantizar la integridad de los resultados, se recomienda utilizar una relación mínima de cresta/señal parásita de, por ejemplo, 15 dB (con exclusión del margen de seguridad de 3 dB) como un criterio de aceptación que limita los perfiles angulares incluidos en las estadísticas. En la Fig. 9 se muestra un ejemplo del efecto que tiene la fijación de la magnitud de una relación mínima de cresta a $L_{th} (\Delta L)$. En esta figura

se supone que el perfil angular de potencia es una distribución de Laplace (doble distribución exponencial) con una dispersión angular de 14° ; la dispersión y el intervalo angulares se calculan como funciones de la relación de potencia de cresta a L_{th} . En esta figura se muestra que esos parámetros registran cambios considerables aun para valores básicamente idénticos. Por lo tanto, en la evaluación estadística se debe especificar el valor utilizado como ΔL .



P.1407-09

4 Parámetros de las variaciones de la señal recibida

4.1 Definición de las variaciones de la señal recibida en función del tiempo y de la frecuencia

Las variaciones de la señal recibida en tiempo y frecuencia pueden medirse mediante un barrido periódico a lo largo de la banda de frecuencia de interés durante un breve intervalo de tiempo o a partir de la transformada de Fourier de las respuestas al impulso a corto plazo. La respuesta en frecuencia variable en el tiempo a pequeña escala resultante $H(f,t)$, ilustrada en la Fig. 10, puede emplearse para generar la función de covarianza del canal $R_H(f, f', t, t')$ como en la ecuación (16) donde E es el valor esperado:

$$R_H(f, f'; t, t') = E\{H(f, t)H^*(f', t')\} \quad (16)$$

Bajo la hipótesis de una dispersión realmente estacionaria sin correlación (WSSUS), la función de covarianza en la ecuación (16) se convierte en una función de la diferencia en frecuencia, Δf , y diferencia en tiempo, Δt , $R_H(\Delta f, \Delta t)$.

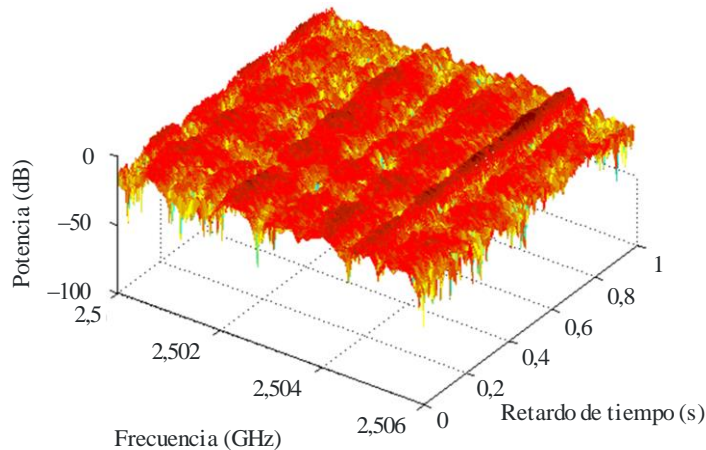
El grado de correlación se expresa mediante la función normalizada separada en frecuencia y separada en el tiempo indicada en la ecuación (17).

$$\rho(\Delta f, \Delta t) = \frac{R_H(\Delta f, \Delta t)}{\sqrt{E[|H(f, t)|^2]E[|H(f + \Delta f, t + \Delta t)|^2]}} \quad (17)$$

Los parámetros relativos a la función de covarianza en la ecuación (16) y $H(f,t)$ se definen en el § 4.2.

FIGURA 10

Función de respuesta en frecuencia variable en el tiempo a pequeña escala



P.1407-10

4.2 Definiciones de parámetros estadísticos

4.2.1 Anchura de banda coherente o correlación de frecuencias

Para los canales WSSUS que tienen una componente multitrayecto dominante, la anchura de banda coherente (de correlación) se obtiene a partir de la ecuación (18a). Para perfiles de retardo de potencia que presentan una estructura de multitrayecto significativa, la anchura de banda coherente puede determinarse a partir de la transformada de Fourier $C(f)$ de la densidad de potencia de la respuesta al impulso $p(\tau)$, como indica la ecuación (18b):

$$R_H(\Delta f) = R_H(\Delta f, \Delta t)|_{\Delta t=0} \quad (18a)$$

$$C(f) = \int_0^{\tau_e} p(\tau) \exp(-j2\pi f\tau) d\tau \quad (18b)$$

La anchura de banda de correlación, B_x , se define como la frecuencia a la cual $|R_H(\Delta f)|$ o $|C(f)|$ es igual al x% de $R_H(\Delta f = 0)$ o $C(f = 0)$.

4.2.2 Tiempo coherente o correlación coherente

Para WSSUS, el tiempo coherente se determina a partir de la correlación de tiempo del canal, como indica la ecuación (19).

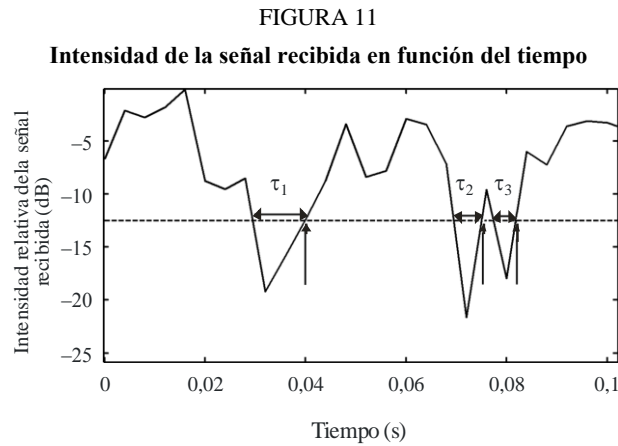
$$R_H(\Delta t) = R_H(\Delta \omega, \Delta t)|_{\Delta \omega=0} \quad (19)$$

El tiempo coherente, T_x , se define como el intervalo de tiempo en el cual $|R_H(\Delta t)|$ es igual al x% de $|R_H(\Delta t = 0)|$.

4.2.3 Velocidad de cruce de niveles y duración media del desvanecimiento

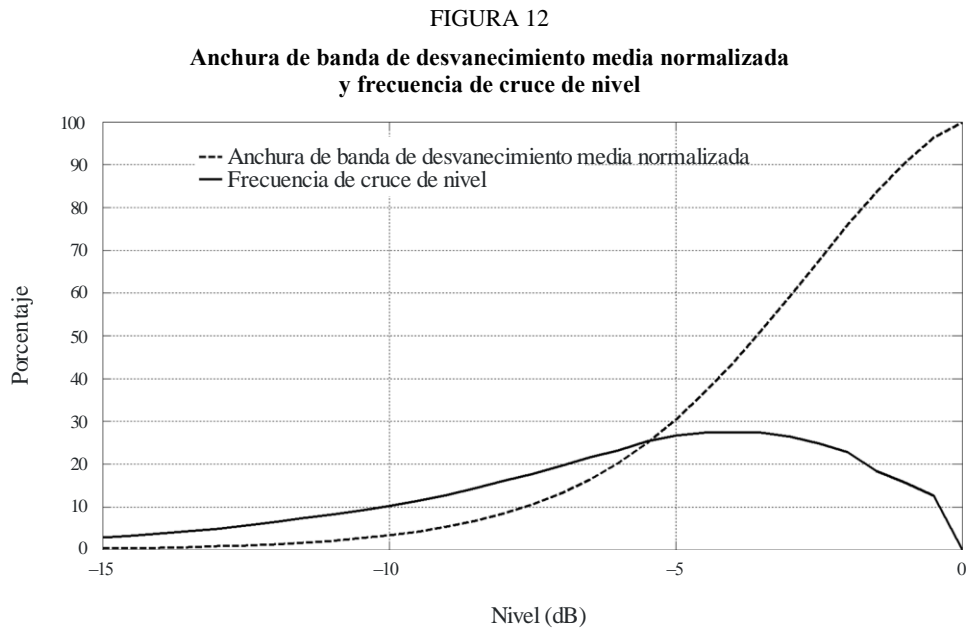
La velocidad de cruce de nivel (LCR) y la duración media del desvanecimiento (AFD) se obtienen a partir de las variaciones de intensidad de la señal recibida a una sola frecuencia en función del tiempo y la distancia o a partir de la amplitud de la función de frecuencia variable en el tiempo a una sola frecuencia medida en función del tiempo o la distancia. Para un intervalo de tiempo determinado, la LCR es el número de veces que la señal recibida cruza un determinado nivel, mientras que la AFD es el intervalo de tiempo que permanece por debajo del nivel especificado. Por ejemplo, para un nivel de -12,5 dB, la Fig. 11 ilustra la LCR y la AFD, indicando las flechas dobles el tiempo en que la

señal permanece por debajo del nivel y las flechas verticales los instantes en los que se cruza el nivel especificado en dirección ascendente positiva.



4.2.4 Frecuencia de cruce de niveles y anchura de banda de desvanecimiento media

La frecuencia de cruce de nivel (LCF) y la anchura de banda de desvanecimiento media (AFBW) se obtienen a partir de las variaciones de intensidad de la señal recibida en función de la frecuencia o a partir de la amplitud de la función de frecuencia variable en el tiempo en un solo instante de tiempo, como en la Fig. 11 en la que el eje de tiempos se ha sustituido por el eje de frecuencias, Para una anchura de banda determinada, la LCF es el número de veces que una señal recibida cruza un nivel particular y la AFBW es la gama de frecuencias media que cae por debajo del nivel umbral especificado. La Fig. 12 ilustra los dos parámetros calculados para unos niveles umbral comprendidos entre -15 dB y 0 dB.



4.2.5 Parámetros recomendados

La anchura de banda de correlacion se define como la banda de frecuencias en la cual la función de autocorrelación de la función de transferencia se encuentra por encima de un umbral determinado;

normalmente los valores umbral son 0,5 y 0,9. La LCR se determina generalmente a partir del número de cruces de nivel por segundo y la LCF es el número de cruces de nivel por MHz.

Anexo 2

1 Introducción

En este Anexo se ilustran algunos resultados del cálculo de los coeficientes de correlación a partir de un perfil angular de potencia y el efecto que tienen esos coeficientes de correlación en la capacidad de MIMO.

2 Cálculo de los coeficientes de correlación espacial

Se ha utilizado la definición contenida en la ecuación (14) del Anexo 1 para calcular la correlación espacial. En este Anexo se expone brevemente un resultado y se ilustra cómo se ve afectada la correlación por el espaciamiento de la antena.

En la Fig. 10 se muestra una función Laplaciana truncada ideal aplicada al espectro potencia-acimut (PAS, *power-azimuth spectrum*), como por ejemplo:

$$PAS_L(\varphi) = \sum_{k=1}^{N_c} \frac{Q_{L,k}}{\sigma_{L,k} \sqrt{2}} \exp \left[-\frac{\sqrt{2} |\varphi - \varphi_{0,k}|}{\sigma_{L,k}} \right] \left\{ \varepsilon[\varphi - (\varphi_{0,k} - \Delta\varphi_k)] - \varepsilon[\varphi - (\varphi_{0,k} + \Delta\varphi_k)] \right\} \quad (20)$$

siendo $\varepsilon(\varphi)$ la función escalón y N_c el número de conglomerados, $\varphi_{0,k}$ el ángulo medio de incidencia del k -ésimo conglomerado y $\sigma_{L,k}$ la dispersión angular. El PAS se define a lo largo de $[\varphi_0 - \Delta\varphi, \varphi_0 + \Delta\varphi]$. Se supone que la condición de normalización de potencia es:

$$\sum_{k=1}^{N_c} Q_{L,k} \left[1 - \exp \left(-\frac{\sqrt{2} \Delta\varphi_k}{\sigma_{L,k}} \right) \right] = 1 \quad (21)$$

Entonces el coeficiente de correlación de la envolvente está dado por:

$$\rho_e(D) = |R_{XX}(D) + jR_{XY}(D)|^2 \quad (22)$$

siendo:

$$D = 2\pi d/\lambda$$

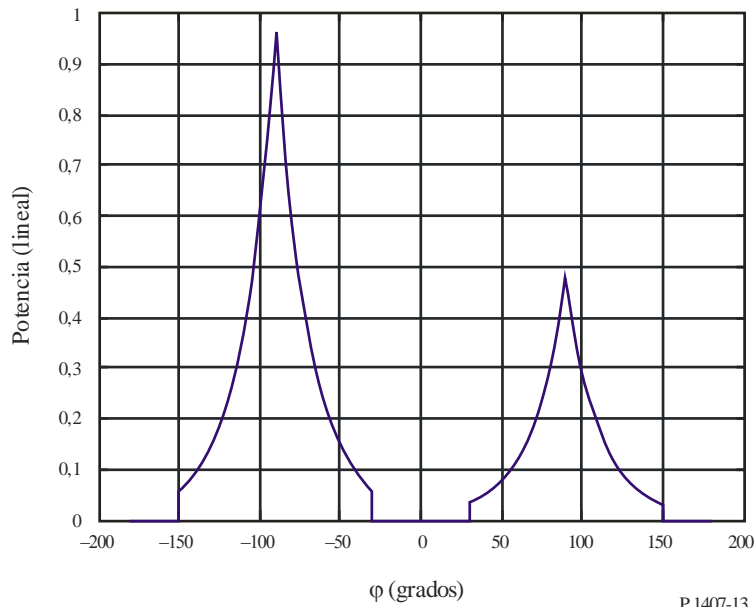
d : espaciamiento de antena

λ : longitud de onda,

y las funciones de correlación cruzada $R_{XX}(D)$ y $R_{XY}(D)$ las definidas en la anterior ecuación (15).

FIGURA 13

Función Laplaciana truncada ideal aplicada al espectro potencia-acimut (PAS)



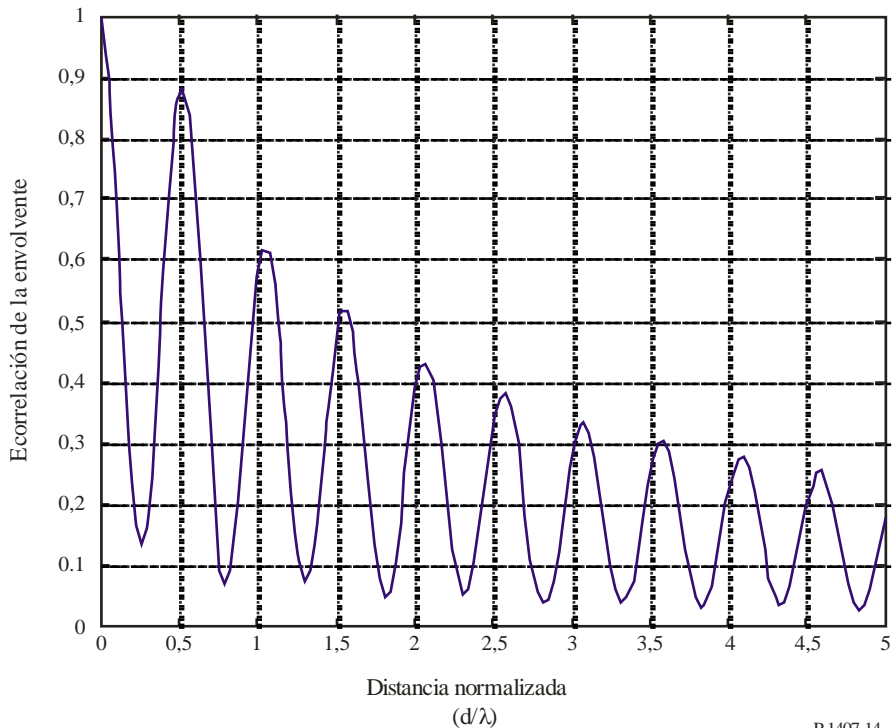
P.1407-13

PAS Laplaciano normalizado para un caso de dos conglomerados $AS = 30^\circ$, $\varphi_0 \in [-90^\circ, +90^\circ]$. Por otro lado, el conglomerado de $+90^\circ$ tiene la mitad de potencia que el caso de -90° .

En la Fig. 14 se ilustra la correlación espacial resultante.

FIGURA 14

Correlación espacial resultante



P.1407-14

Coefficiente de correlación de la envolvente frente a la distancia normalizada ($= d/\lambda$) para el caso de dos conglomerados ilustrados en la Fig. 13.

3 Efecto de los coeficientes de correlación en la capacidad MIMO

En el caso de los canales de desvanecimiento de Rayleigh, la capacidad MIMO ergódica sin conocimiento de canal en el transmisor es:

$$C = \log_2 \det \left(I_{n_R} + \frac{p}{n_T \sigma^2} R_R^{1/2} H_w R_T H_w^H (R_R^{1/2})^H \right) = \log_2 \det \left(I_{n_R} + \frac{p}{n_T \sigma^2} H_w R_T H_w^H R_R^H \right) \quad (23)$$

siendo:

n_R y n_T : número de antenas del receptor y el transmisor, respectivamente

p : potencia media recibida por antena

σ^2 : potencia de ruido en cada antena de recepción

I_{n_R} : matriz identidad $n_R \times n_R$

$(\cdot)^H$ y $\det(\cdot)$: respectivamente, operador Hermitiano y operación determinante

H_w : matriz cuyos elementos son variables independientes aleatorias Gaussianas complejas distribuidas idénticamente cuya media es cero y su varianza la unidad

$(\cdot)^{1/2}$: raíz cuadrada Hermitiana de una matriz.

Las matrices R_R y R_T determinan las correlaciones espaciales entre los receptores y los transmisores, respectivamente, la matriz de canal H está definida por $H = R_R^{1/2} H_w R_T^{1/2}$, $R_R^{1/2}$ y $R_T^{1/2}$ son matrices Hermitianas definidas positivas y, por último, se supone que están normalizadas de modo que $[R_R]_{j,j} = 1$ para $j = 1, K, n_R$ y $[R_T]_{i,i}$ para $i = 1, K, n_T$.

Suponiendo que R_R y R_T tienen el rango más amplio y que $n_R = n_T = n$, entonces a un nivel elevado de relación señal/ruido se puede aproximar la capacidad de la siguiente manera:

$$C \approx \log_2 \det \left(\frac{p}{n_T \sigma^2} H_w H_w^H \right) + \log_2 \det(R_R) + \log_2 \det(R_T) \quad (24)$$

Si indicamos los valores propios de R_R con λ_i , $i = 1, K, n$, entonces $\sum_{i=1}^n \lambda_i = n$. A partir de la desigualdad entre la media geométrica y la media aritmética:

$$\prod_{i=1}^n \lambda_i \leq 1 \quad (25)$$

puesto que $\det(R_R) = \prod_{i=1}^n \lambda_i$, se desprende que $\log_2 \det(R_R) \leq 0$ y es cero únicamente si todos los

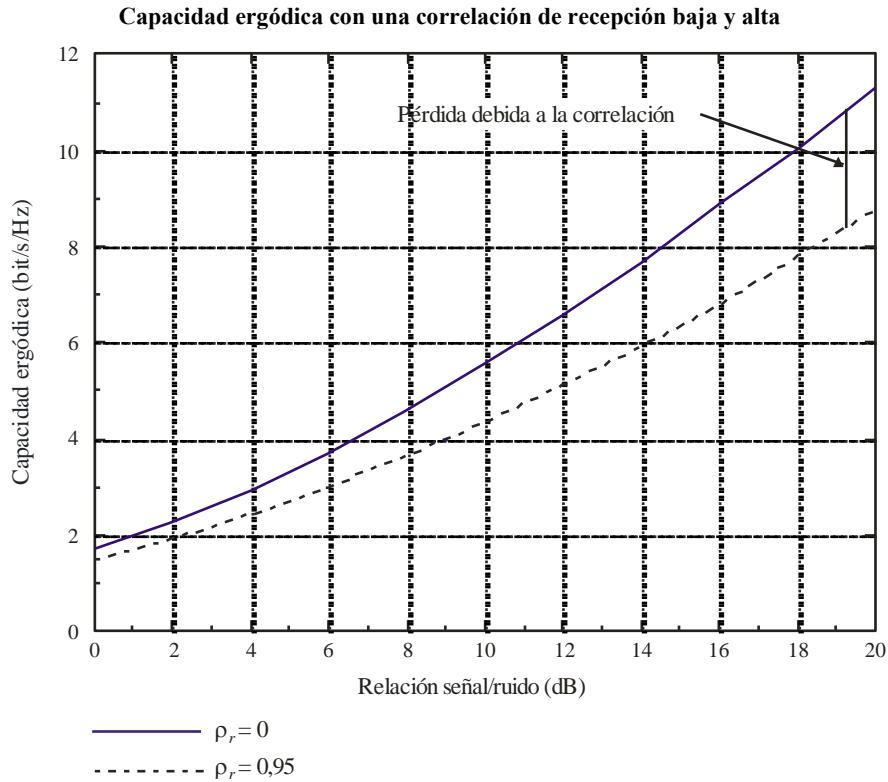
valores propios de R_R son iguales, es decir, $R_R = I_n$. Así pues, la correlación determina la capacidad MIMO y la pérdida de capacidad ergódica a niveles elevados de relación S/N queda determinada por $(\log_2 \det(R_R) + \log_2 \det(R_T))$ bit/s/Hz.

En la Fig. 15 se ilustra el efecto de las correlaciones espaciales en la capacidad ergódica de un canal MIMO con $n_R = n_T = 2$. En la Fig. 15 se supone que $R_T = I_2$. La matriz de correlación del receptor se elige de conformidad con:

$$R_R = \begin{bmatrix} 1 & \rho_R \\ \rho_R^* & 1 \end{bmatrix} \quad (26)$$

donde ρ_R indica la correlación espacial entre las antenas receptoras.

FIGURA 15



P.1407-15

Anexo 3

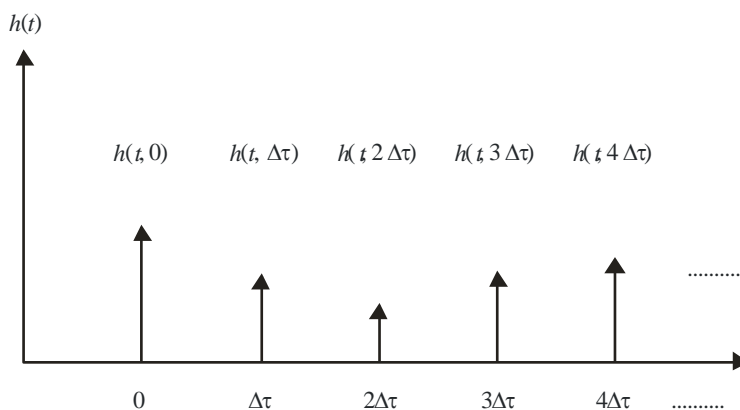
1 Introducción

La resolución de los componentes multitrayecto en los datos medidos depende de la anchura de banda de la forma de onda utilizada en las mediciones. Los componentes multitrayecto sin resolver dan lugar a variaciones de la señal en el tiempo o el espacio debido al movimiento de transmisor o el receptor o a cambios en el entorno, como se ilustra en la Fig. 1. Estas variaciones pueden modelarse mediante las funciones de densidad de probabilidad tales como las de Rayleigh y Rice, como señala la Recomendación UIT-R P.1057.

2 Generación del canal de banda ancha

La respuesta al impulso variable en el tiempo puede utilizarse para modelar el canal como una línea de retardo con derivaciones, Fig. 16A, donde cada derivación está retardada un intervalo $\Delta\tau$ que corresponde a la resolución de retardo de tiempo del multitrayecto y un coeficiente de derivación que representa las variaciones en el tiempo del grupo sin resolver de componentes multitrayecto en ese intervalo de retardo de tiempo.

FIGURA 16A
Ejemplo de multitrayecto utilizado para generar el canal

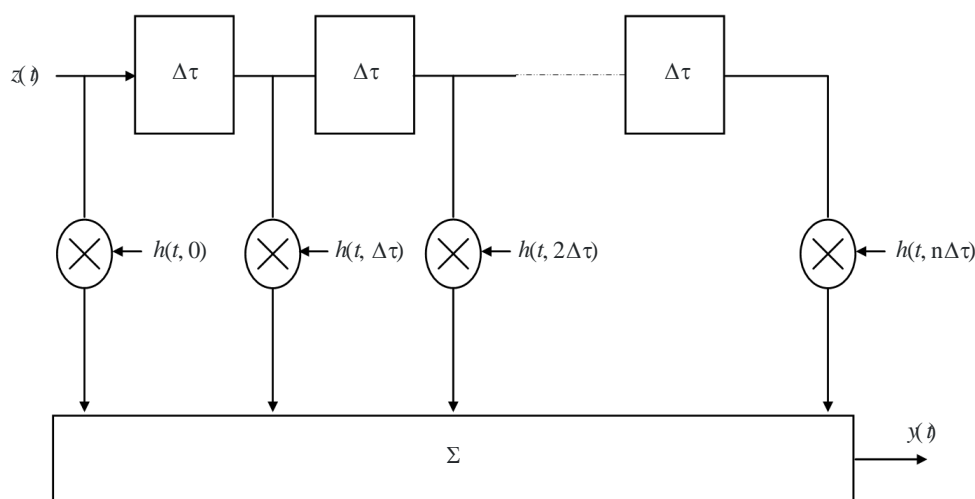


P.1407-16a

Para la simulación del sistema, es suficiente sustituir los diversos trayectos dispersados que pueden existir en un canal real por sólo unos pocos $m = n + 1$ componentes multitrayecto en el modelo, como ilustra la Fig. 16B. con ello se obtiene la respuesta de canal $h(t)$ de la ecuación (27):

$$h(t) = \sum_{i=0}^n h_i \delta(t - i\Delta\tau) \tag{27}$$

FIGURA 16B
Modelo de multitrayecto con línea de retardo con derivación



P.1407-16b

Para retardos de tiempo con un componente dominante o de visibilidad directa (LOS), el modelo de canal para cada grupo de componentes multitrayecto viene dado por una función de densidad de probabilidad de Rice. Cuando el factor de Rice, K , es cero, puede utilizarse el modelo de Rayleigh. La ecuación (28) responde al modelo de canal generalizado:

$$h(t) = \sum_{i=0}^n \left\{ \sqrt{\frac{K_i p_i}{K_i + 1}} e^{j(2\pi f_{o,i} t + \phi_{o,i})} + \sqrt{\frac{p_i}{K_i + 1}} g_i(t) \right\} \delta(t - i\Delta\tau) \tag{28}$$

siendo:

- K_i : factor K de Rice para el i -ésimo componente definido como la relación entre la potencia del componente dominante o de LOS y el componente dispersado. Cuando $K_i = 0$, la distribución resultante es la de Rayleigh
- p_i : potencia promediada del i -ésimo componente en $h(t)$ y es igual a $p_i = E\left[|h_i(t)|^2\right]$
- $f_{o,i}$: frecuencia Doppler del componente dominante o de LOS del i -ésimo componente $h(t)$ y es igual a $f_{D\max,i} \cos \theta_{o,i}$ donde $f_{D\max,i}$ es la máxima deriva Doppler y $\theta_{o,i}$ es el ángulo azimutal de incidencia
- $\varphi_{o,i}$: fase inicial del componente de LOS del i -ésimo componente en $h(t)$
- $g_i(t)$: señal compleja de potencia unidad y media cero que representa los componentes de dispersión difusa. Para un gran número de dispersores, $g_i(t)$ puede tratarse como un proceso aleatorio gaussiano complejo con una varianza unitaria aplicada al i -ésimo filtro Doppler.
-