

МСЭ-R

Сектор радиосвязи МСЭ

Рекомендация МСЭ-R Р.452-14
(10/2009)

Процедура прогнозирования для оценки помех между станциями, находящимися на поверхности Земли, на частотах выше приблизительно 0,1 ГГц

Серия Р
Распространение радиоволн



Предисловие

Роль Сектора радиосвязи заключается в обеспечении рационального, справедливого, эффективного и экономичного использования радиочастотного спектра всеми службами радиосвязи, включая спутниковые службы, и проведении в неограниченном частотном диапазоне исследований, на основании которых принимаются Рекомендации.

Всемирные и региональные конференции радиосвязи и ассамблеи радиосвязи при поддержке исследовательских комиссий выполняют регламентарную и политическую функции Сектора радиосвязи.

Политика в области прав интеллектуальной собственности (ПИС)

Политика МСЭ-R в области ПИС излагается в общей патентной политике МСЭ-T/МСЭ-R/ИСО/МЭК, упоминаемой в Приложении 1 к Резолюции 1 МСЭ-R. Формы, которые владельцам патентов следует использовать для представления патентных заявлений и деклараций о лицензировании, представлены по адресу: <http://www.itu.int/ITU-R/go/patents/en>, где также содержатся Руководящие принципы по выполнению общей патентной политики МСЭ-T/МСЭ-R/ИСО/МЭК и база данных патентной информации МСЭ-R.

Серии Рекомендаций МСЭ-R

(Представлены также в онлайн-форме по адресу: <http://www.itu.int/publications/R-REC/en>.)

Серия	Название
BO	Спутниковое радиовещание
BR	Запись для производства, архивирования и воспроизведения; пленки для телевидения
BS	Радиовещательная служба (звуковая)
BT	Радиовещательная служба (телевизионная)
F	Фиксированная служба
M	Подвижная спутниковая служба, спутниковая служба радиоопределения, любительская спутниковая служба и относящиеся к ним спутниковые службы
P	Распространение радиоволн
RA	Радиоастрономия
RS	Системы дистанционного зондирования
S	Фиксированная спутниковая служба
SA	Космические применения и метеорология
SF	Совместное использование частот и координация между системами фиксированной спутниковой службы и фиксированной службы
SM	Управление использованием спектра
SNG	Спутниковый сбор новостей
TF	Передача сигналов времени и эталонных частот
V	Словарь и связанные с ним вопросы

Примечание. – Настоящая Рекомендация МСЭ-R утверждена на английском языке в соответствии с процедурой, изложенной в Резолюции 1 МСЭ-R.

Электронная публикация
Женева, 2010 г.

© ITU 2010

Все права сохранены. Ни одна из частей данной публикации не может быть воспроизведена с помощью каких бы то ни было средств без предварительного письменного разрешения МСЭ.

РЕКОМЕНДАЦИЯ МСЭ-R P.452-14

**Процедура прогнозирования для оценки помех между станциями,
находящимися на поверхности Земли, на частотах выше
приблизительно 0,1 ГГц***

(Вопрос МСЭ-R 208/3)

(1970-1974-1978-1982-1986-1992-1994-1995-1997-1999-2001-2003-2005-2007-2009)

Сфера применения

В настоящей Рекомендации представлен метод прогнозирования для оценки помех между станциями, находящимися на поверхности Земли, на частотах выше приблизительно 0,1 ГГц, с учетом механизмов помех как в условиях ясного неба, так и при рассеянии в гидрометеорах.

Ассамблея радиосвязи МСЭ,

учитывая,

- a) что из-за перегруженности радиоспектра частотные диапазоны должны использоваться совместно различными наземными службами, различными системами в пределах одной службы и системами наземных служб и служб Земля-космос;
- b) что для удовлетворительного сосуществования систем, использующих одни и те же полосы частот, необходимы процедуры прогнозирования распространения помех, отличающиеся точностью и надежностью в работе и доступные всем заинтересованным сторонам;
- c) что необходимы методы прогнозирования распространения помех, удовлетворяющие критериям "наихудшего месяца" и показателям готовности;
- d) что необходимы методы прогнозирования, которые можно было бы использовать во всех зонах мира для трасс всех типов,

рекомендует,

1 чтобы для определения имеющихся потерь распространения при расчете помех между станциями на поверхности Земли на частотах выше приблизительно 0,1 ГГц использовалась процедура прогнозирования помех, представленная в Приложении 1.

* Компьютерная сводная таблица, связанная с процедурами прогнозирования в условиях ясного неба, описанными в настоящей Рекомендации, представлена на веб-сайте МСЭ-R, относящемся к 3-й Исследовательской комиссии по радиосвязи.

Приложение 1

1 Введение

Из-за перегруженности радиочастотного спектра приходится прибегать к совместному использованию многих полос частот различными радиослужбами и различными операторами схожих радиослужб. Для того чтобы гарантировать удовлетворительное сосуществование наземных систем и систем Земля-космос, важно уметь прогнозировать с приемлемой точностью возможные помехи между этими системами, используя процедуры и модели прогнозирования, приемлемые для всех заинтересованных сторон и отличающиеся точностью и надежностью.

Между станциями, расположенными на поверхности Земли, а также между этими станциями и космическими системами могут существовать множество типов и комбинаций трасс распространения, причем для каждого конкретного случая требуется свой метод прогнозирования. В данном Приложении рассматривается одна из целого ряда наиболее важных проблем, связанных с помехами, т. е. такие ситуации, когда существует возможность возникновения помех между радиостанциями, расположенными на поверхности Земли.

Процедура прогнозирования может использоваться радиостанциями, работающими в диапазоне частот примерно от 0,7 до 50 ГГц.

Метод включает дополнительный комплекс моделей распространения, которые обеспечивают охват прогнозами всех могущих возникнуть существенных механизмов распространения помех. Обеспечиваются методы анализа радиометеорологических и топографических характеристик трассы, с тем чтобы можно было составлять прогнозы относительно любой практически возможной трассы помех, входящей в сферу охвата данной процедуры, на расстояние до 10 000 км.

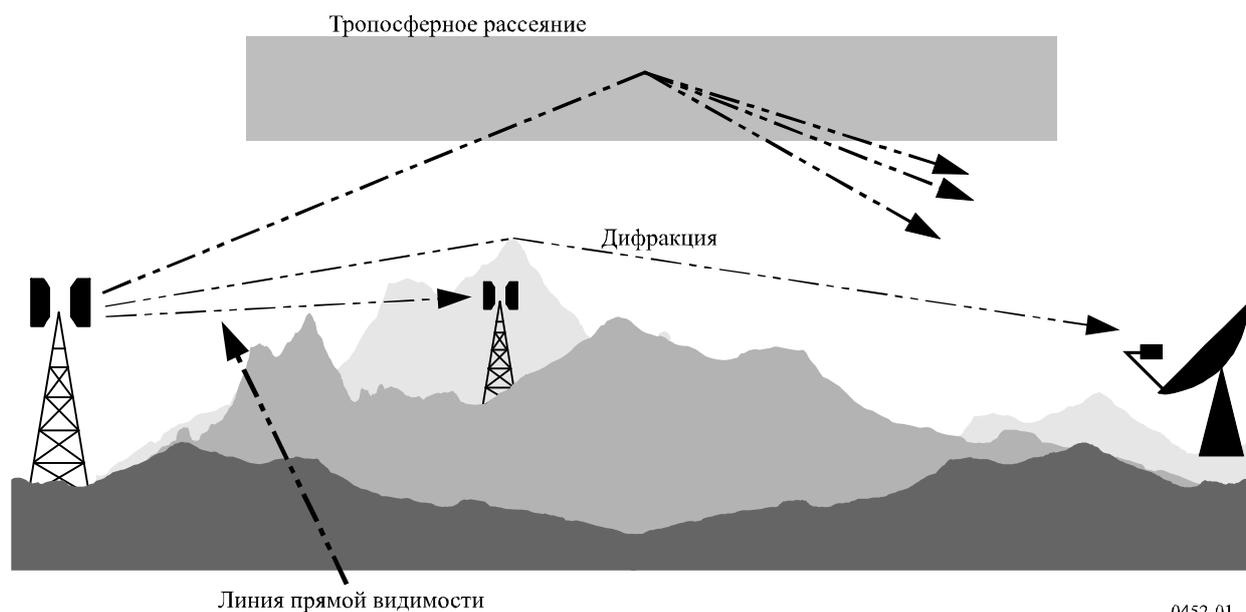
2 Механизмы распространения помех

Существует целый ряд механизмов распространения помех, и преобладающее влияние каждого из них зависит от климатических условий, радиочастоты, рассматриваемого процента времени, расстояния и топографии трассы. Одновременно могут действовать либо один, либо несколько механизмов распространения. Основные механизмы распространения помех следующие:

- *Прямая видимость* (рисунок 1): Наиболее простой механизм распространения помех соответствует ситуации, когда распространение сигнала происходит в нормальных (т. е. при хорошем перемешивании) атмосферных условиях вдоль трассы передачи в пределах прямой видимости. Однако и здесь может возникнуть дополнительная трудность, если дифракция на субтрассе вызывает некоторое увеличение уровня сигнала по сравнению с обычным его значением. Кроме того, на всех трассах, кроме самых коротких (т. е. на трассах протяженностью более приблизительно 5 км), уровни сигнала могут часто ощущаться усиливаться на короткое время за счет явлений многолучевости и фокусировки, являющихся следствием стратификации атмосферы (см. рисунок 2).
- *Дифракция* (рисунок 1): За пределами прямой видимости в нормальных условиях влияние дифракции обычно преобладает, когда уровни принимаемых сигналов достаточно велики. Если непродолжительные аномальные явления не влияют на работу служб, то плотность используемых систем в основном определяется точностью, с которой возможно моделировать явление дифракции. Такая модель дифракции должна обладать достаточно широкими прогнозирующими возможностями, чтобы охватить такие ситуации, как распространение над гладкой поверхностью Земли, над отдельными препятствиями, и нестандартные (неструктурированные) ситуации.
- *Тропосферное рассеяние* (рисунок 1): Этот механизм определяет уровень "фоновых" помех для более длинных трасс (например, более 100–150 км), когда дифракционное поле становится очень слабым. Однако за исключением небольшого числа особых случаев, включающих чувствительные земные станции или системы, являющиеся мощными источниками помех (например, системы радаров), уровень помех при тропосферном распространении настолько низок, что может не приниматься во внимание.

РИСУНОК 1

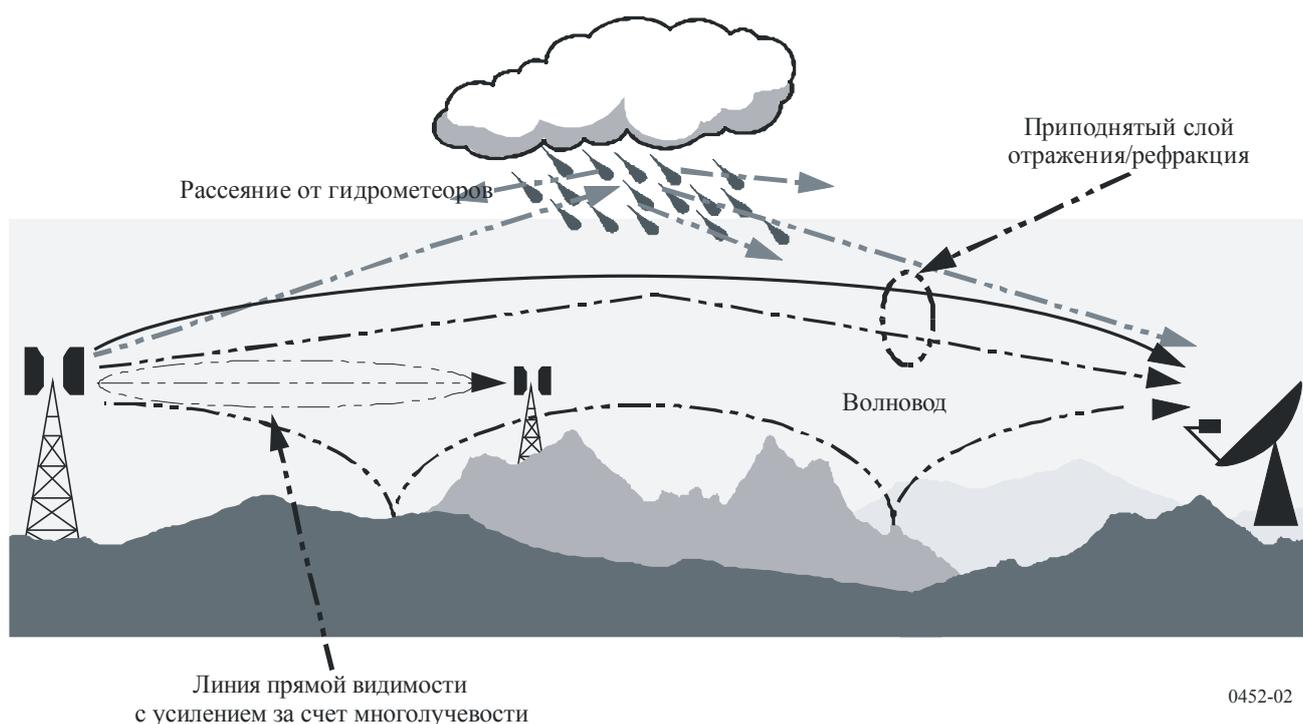
Механизмы распространения долговременных помех



- *Поверхностные волноводы* (рисунок 2): Это наиболее важный механизм кратковременных помех над водой и плоскими прибрежными зонами, который может привести к повышению уровня сигнала на больших расстояниях (более 500 км над морем). При определенных обстоятельствах уровень такого сигнала может превышать эквивалентный уровень сигнала в "свободном пространстве".

РИСУНОК 2

Аномальные (кратковременные) механизмы распространения помех



- *Отражение и рефракция от приподнятого слоя* (рисунок 2): Исследование явлений отражения и/или рефракции на высотах вплоть до нескольких сотен метров является очень важной проблемой, поскольку при благоприятной геометрии трассы, эти явления позволяют весьма эффективно бороться с потерями за счет дифракции над поверхностью. Опять-таки влияние этих явлений может быть существенным на достаточно больших расстояниях (до 250–300 км).
- *Рассеяние в гидрометеорах* (рисунок 2): Рассеяние в гидрометеорах может быть источником возможных помех между передатчиками наземной линии и земными станциями, поскольку его воздействие фактически всенаправленное и, следовательно, может оказывать влияние на трассы распространения помех за пределами большого круга. Однако уровни мешающих сигналов в этом случае невелики и, как правило, не создают серьезных проблем.

Одна из основных проблем при прогнозировании помех (которая фактически свойственна всем процедурам прогнозирования тропосферного распространения) связана с трудностями разработки единого согласованного набора практических методов, охватывающего широкий диапазон расстояний и значений процентов времени; т. е. для реальной атмосферы, в которой статистические данные относительно какого-то одного преобладающего механизма постепенно сливаются с данными другого механизма по мере изменения метеорологических условий и/или трассы. Именно в эти переходные периоды могут возникать ситуации, когда сигнал данного уровня существует в течение всей доли времени, являющейся суммой долей времени воздействия различных механизмов. Подход, на котором основана описываемая процедура, определяет совершенно отдельные методы прогнозирования помех в условиях ясного неба и за счет рассеяния в гидрометеорах, описанные в пп. 4 и 5, соответственно.

Метод прогнозирования в условиях ясного неба состоит из отдельных моделей для дифракции, волноводного распространения/отражения от атмосферных слоев и тропосферного рассеяния. Все три модели применяются для каждого случая, независимо от типа трассы (в пределах прямой видимости либо загоризонтная). Затем результаты объединяются в общий прогноз с использованием метода смешения, который обеспечивает для любого заданного расстояния на трассе и процента времени, чтобы усиление сигнала в эквивалентной воображаемой модели прямой видимости было максимально возможным.

3 Прогнозирование помех в условиях ясного неба

3.1 Общие соображения

Хотя метод прогнозирования в условиях ясного неба реализуется посредством трех отдельных моделей, результаты которых затем смешиваются, в данной процедуре учитываются пять основных типов механизмов распространения:

- *прямая видимость* (включая усиление уровня сигнала за счет многолучевости и фокусировки);
- *дифракция* (над гладкой поверхностью Земли, над неровной поверхностью и дифракция на субтрассах);
- *тропосферное рассеяние*;
- *аномальное распространение* (волноводы и отражение/рефракция от атмосферных слоев);
- *изменение выигрыша за счет высоты при отражении от местных предметов* (если это имеет место).

3.2 Составление прогноза

3.2.1 Краткое описание процедуры

Составление прогноза состоит из следующих шагов:

Шаг 1: Исходные данные

Основные исходные данные, необходимые для описываемой процедуры, приведены в таблице 1. Вся остальная необходимая информация получается на основе этих данных в процессе выполнения процедуры.

ТАБЛИЦА 1
Основные исходные данные

Параметр	Предпочтительное разрешение	Описание
f	0,01	Частота (ГГц)
p	0,001	Требуемый процент(ы) времени, в течение которого не превышаются рассчитываемые основные потери передачи
φ_b, φ_r	0,001	Широта станции (градусы)
ψ_b, ψ_r	0,001	Долгота станции (градусы)
h_{IG}, h_{rG}	1	Высота центра антенны над уровнем земли (м)
h_{IS}, h_{rS}	1	Высота центра антенны над средним уровнем моря (м)
G_b, G_r	0,1	Усиление антенны в направлении горизонта вдоль трассы распространения помех по дуге большого круга (дБи)

ПРИМЕЧАНИЕ 1. – Для станций, вносящих помехи, и станций, которые их испытывают:

t : источник помех;

r : станция, на которую воздействуют помехи.

Шаг 2: Выбор прогноза для усредненного года или наихудшего месяца

Выбор прогноза на год или для "наихудшего месяца" в основном определяется показателями качества (т. е. рабочими характеристиками и коэффициентом готовности) приемного терминала радиосистемы, испытывающей помехи. Поскольку помехи часто имеют двунаправленный характер, может понадобиться оценить два таких набора показателей качества, для того чтобы определить наихудшее направление, на основании которого следует устанавливать требования минимально допустимых основных потерь передачи. В большинстве случаев требования к качеству можно выразить через процент времени для "любого месяца", и, следовательно, потребуются данные для наихудшего месяца.

С помощью моделей прогнозирования распространения предсказывается годовое распределение основных потерь передачи. Для прогнозов на усредненный год в процедуре прогнозирования непосредственно используются проценты времени p , для которых не превышаются отдельные значения основных потерь передачи. Если требуется составить прогноз для среднего наихудшего месяца, то необходимо рассчитать с помощью приводимых ниже выражений годовой эквивалент процента времени p для процента времени p_w наихудшего месяца для широты φ средней точки трассы:

$$p = 10^{\left(\frac{\log(p_w) + \log(G_L) - 0,186 \omega - 0,444}{0,816 + 0,078 \omega} \right)} \% \quad (1)$$

где:

ω : участок трассы над водой (см. таблицу 3).

$$G_L = \begin{cases} \sqrt{1,1 + |\cos 2 \varphi|^{0,7}} & \text{для } |\varphi| \leq 45^\circ \\ \sqrt{1,1 - |\cos 2 \varphi|^{0,7}} & \text{для } |\varphi| > 45^\circ. \end{cases} \quad (1a)$$

При необходимости величина p должна быть ограничена так, чтобы $12 p \geq p_w$.

Следует отметить, что широта φ (в градусах) считается положительной в северном полушарии.

Полученный результат будет представлять собой основные потери передачи для заданного процента времени наихудшего месяца, $p_w\%$.

Шаг 3: Радиометеорологические данные

В процедуре прогнозирования используются три радиометеорологических параметра для описания изменчивости фоновых и аномальных условий распространения в различных местах земного шара.

- ΔN (N-единиц/км), средний вертикальный градиент индекса рефракции радиоволн в пределах нижнего слоя атмосферы толщиной 1 км, служит источником информации, с помощью которой можно рассчитать эквивалентный радиус Земли для целей анализа профиля трассы и дифракции над препятствием. На рисунках 4 и 5 представлены всемирные карты средних годовых значений ΔN и максимальных среднемесячных значений, соответственно, используемых при составлении прогнозов для наихудшего месяца. Заметим, что в этой процедуре ΔN – положительная величина.
- β_0 (%), процент времени, в течение которого вертикальный градиент индекса рефракции в пределах первых 100 м нижних слоев атмосферы может превысить 100 N-единиц/км, используется для определения относительной области действия установившихся аномальных условий распространения на рассматриваемой широте. Следует использовать значение β_0 , соответствующее широте средней точки трассы.
- N_0 (N-единиц), преломляющая способность поверхности на уровне моря, используется только в модели тропосферного рассеяния в качестве меры изменчивости механизма тропосферного рассеяния в пределах данной местности. На рисунке 6 представлены годовые значения N_0 . Поскольку расчет трассы в условиях рассеяния основан на геометрии трассы, определяемой с помощью годовых значений ΔN или значений для наихудшего месяца, рассматривать значения N_0 для наихудшего месяца нет необходимости. Правильно определенные значения ΔN и N_0 задаются средними точками трасс, получаемыми с соответствующих карт.

Точечное значение параметра β_0 (%) аномальных условий распространения для места, над которым расположена средняя точка трассы, определяется следующим образом:

$$\beta_0 = \begin{cases} 10^{-0,015|\varphi| + 1,67} \mu_1 \mu_4 & \% \quad \text{для } |\varphi| \leq 70^\circ \\ 4,17 \mu_1 \mu_4 & \% \quad \text{для } |\varphi| > 70^\circ \end{cases}, \quad (2)$$

где:

φ : широта средней точки трассы (в градусах).

Параметр μ_1 зависит от угла, под которым трасса проходит над сушей (суша вдали от моря и/или побережье) и водой, и определяется как:

$$\mu_1 = \left[10^{\frac{-d_{lm}}{16 - 6,6\tau}} + \left[10^{-(0,496 + 0,354\tau)} \right]^5 \right]^{0,2}, \quad (3)$$

где значение μ_1 должно иметь ограничение $\mu_1 \leq 1$

при:

$$\tau = \left[1 - e^{-\left(4,12 \times 10^{-4} \times d_{lm}^{2,41}\right)} \right], \quad (3a)$$

где:

d_{lm} : самый длинный непрерывный участок суши (суша вдали от моря + побережье), над которым проходит трасса по дуге большого круга (км);

d_{lm} : самый длинный участок территории вдали от моря, над которым проходит трасса по дуге большого круга (км).

Определения радиоклиматических зон, которые используются при расчете d_{tm} и d_{lm} , приведены в таблице 2.

$$\mu_4 = \begin{cases} 10^{(-0,935 + 0,0176|\varphi|)\log \mu_1} & \text{для } |\varphi| \leq 70^\circ \\ 10^{0,3 \log \mu_1} & \text{для } |\varphi| > 70^\circ \end{cases}. \quad (4)$$

ТАБЛИЦА 2

Радиоклиматические зоны

Тип зоны	Код	Определение
Суша по берегам водоемов	A1	Суша по берегам водоемов и морские побережья, т. е. суша, примыкающая к морю вплоть до высоты 100 м относительно среднего уровня моря или водоема, но ограниченная максимальным расстоянием 50 км от ближайшего моря. При отсутствии точной информации о контуре 100 м можно использовать приближенное значение, т. е. 300 футов
Суша вдали от моря	A2	Вся суша, кроме суши по берегам водоемов и морского побережья, определенной выше как "суша по берегам водоемов"
Море	B	Моря, океаны и другие большие водоемы (т. е. на площади по крайней мере 100 км в диаметре)

Большие водоемы на суше

"Большие" водоемы на суше, которые следует относить к Зоне В, определяются как водоемы площадью по крайней мере 7800 км², за исключением площади рек. При расчете площади острова, расположенные в этих водоемах, следует считать водой, если их возвышение над средним уровнем водоема не превышает 100 м для более чем 90% их площади. Острова, которые не удовлетворяют этому критерию, при расчете площади водоема следует отнести к суше.

Большие озера и водно-болотные угодья

Большие площади суши более 7800 км², на которых расположено множество маленьких озер или сеть рек, должны рассматриваться администрациями как "прибрежные районы" и относиться к Зоне А1, при условии что эти участки суши более чем на 50% заняты водой и более 90% суши расположено ниже 100 м над средним уровнем поверхности воды.

Климатические районы, относящиеся к Зоне А1, большие водоемы на суше, большие озера и заболоченные районы, трудно определить абсолютно однозначно. Поэтому от администраций требуется, чтобы они зарегистрировали в Бюро радиосвязи МСЭ (БР) те районы, находящиеся на их территориях, которые они хотели бы определить как принадлежащие к одной из названных категорий. При отсутствии такой зарегистрированной информации все территории суши будут считаться принадлежащими к климатической Зоне А2.

В целях максимальной согласованности результатов администрациям настоятельно рекомендуется производить соответствующие вычисления на основе Цифровой карты мира МСЭ (IDWM) для больших ЭВМ или персональных компьютеров, которую можно получить в БР.

Эквивалентный радиус Земли

Медианное значение коэффициента эквивалентного радиуса Земли, k_{50} , для трассы определяется как:

$$k_{50} = \frac{157}{157 - \Delta N} \quad (5)$$

Предположив фактический радиус Земли равным 6371 км, получим следующее выражение для медианного значения эквивалентного радиуса Земли, a_e :

$$a_e = 6371 \cdot k_{50} \quad \text{км.} \quad (6a)$$

Эквивалентный радиус Земли, превышенный на $\beta_0\%$ времени, a_β , определяется как:

$$a_\beta = 6371 \cdot k_\beta \quad \text{км,} \quad (6b)$$

где $k_\beta = 3,0$ является расчетом коэффициента эквивалентного радиуса Земли, превышенного на $\beta_0\%$ времени.

Шаг 4: Анализ профиля трассы

Значения ряда параметров трассы, необходимых для расчетов и указанных в таблице 3, должны быть определены с помощью первоначального анализа профиля трассы на основе величины a_e , полученной из уравнения (6а). В Дополнении 2 к Приложению 1 приводится информация, касающаяся вопросов расчета, построения и анализа профиля трассы.

ТАБЛИЦА 3

Параметры, получаемые в результате анализа профиля трассы

Параметр	Описание
d	Расстояние на трассе вдоль дуги большого круга (км)
d_{lt}, d_{lr}	Для загоризонтной трассы расстояния от передающей и приемной антенн до их соответствующих горизонтов (км). Для трассы прямой видимости каждый параметр равен расстоянию от терминала до точки профиля, определяемой как основной край при методе дифракции для 50% времени
θ_t, θ_r	Для загоризонтной трассы углы места по отношению к горизонту передающей и приемной антенн, соответственно (мрад). Для трассы прямой видимости каждый параметр равен углу места другого терминала
θ	Угловое расстояние на трассе (мрад)
h_{ts}, h_{rs}	Высота центра антенны над средним уровнем моря (м)
h_{te}, h_{re}	Эффективные высоты антенн над местностью (м) (определения даны в Дополнении 2)
$d_b^{(1)}$	Общая длина участков трассы, проходящих над водой (км)
ω	Часть общей трассы над водой: $\omega = d_b / d, \quad (7)$ где d – расстояние вдоль дуги большого круга (км), вычисленное с помощью уравнения (138). Для трассы, целиком расположенной над сушей: $\omega = 0$
d_{ct}, d_{cr}	Расстояние над сушей от передающей и приемной антенн до побережья, вдоль которого проходит трасса помех по дуге большого круга (км). Для терминала на борту судна или на морской платформе равно нулю

4 Модели распространения в условиях ясного неба

В следующих подразделах описывается способ расчета основных потерь передачи, L_b , (дБ), не превышаемых в течение требуемого ежегодного процента времени, p .

4.1 Распространение в пределах прямой видимости (включая краткосрочные эффекты)

Для загоризонтных трасс и трасс в пределах прямой видимости должны быть рассчитаны следующие значения.

Основные потери передачи из-за распространения в свободном пространстве и ослабления в атмосферных газах:

$$L_{bfsig} = 92,5 + 20 \log f + 20 \log d + A_g \quad \text{дБ}, \quad (8)$$

где:

A_g : общее поглощение в атмосферных газах (дБ):

$$A_g = [\gamma_o + \gamma_w(p)] d \quad \text{дБ}, \quad (9)$$

где:

$\gamma_o, \gamma_w(p)$: значения погонного ослабления в сухом воздухе и в парах воды, соответственно, которые определяются с помощью уравнений, приведенных в Рекомендации МСЭ-R P.676;

ρ : плотность паров воды:

$$\rho = 7,5 + 2,5 \omega \quad \text{г/м}^3; \quad (9a)$$

ω : часть трассы, проходящая над водой.

Поправки, учитывающие эффекты многолучевости и фокусировки, при процентах времени p и β_0 :

$$E_{sp} = 2,6 [1 - \exp(-0,1 \{d_{lt} + d_{lr}\})] \log(p/50) \quad \text{дБ} \quad (10a)$$

$$E_{s\beta} = 2,6 [1 - \exp(-0,1 \{d_{lt} + d_{lr}\})] \log(\beta_0/50) \quad \text{дБ}. \quad (10b)$$

Основные потери передачи, не превышаемые в течение процента времени, $p\%$, из-за распространения на трассах прямой видимости:

$$L_{b0p} = L_{bfs\beta} + E_{sp} \quad \text{дБ}. \quad (11)$$

Основные потери передачи, не превышаемые в течение процента времени, $\beta_0\%$, из-за распространения на трассах прямой видимости:

$$L_{b0\beta} = L_{bfs\beta} + E_{s\beta} \quad \text{дБ}. \quad (12)$$

4.2 Дифракция

Считается, что изменчивость во времени величины дополнительных потерь, вызванных механизмом дифракции, обусловлена изменениями вертикального градиента объемной атмосферной рефракции радиоволн, т. е. предполагается, что по мере уменьшения процента времени p коэффициент эквивалентного радиуса Земли, $k(p)$, увеличивается. Полагают также, что этот процесс сохраняется для $\beta_0 \leq p \leq 50\%$. Для процентов времени, меньших β_0 , на уровень сигнала преобладающее воздействие оказывают скорее аномальные механизмы распространения, чем объемные характеристики атмосферной рефракции. Следовательно, предполагается, что дифракционные потери, не превышаемые для $p < \beta_0\%$, такие же, как и для $p < \beta_0\%$ времени.

С помощью модели дифракции рассчитываются следующие параметры, требуемые в п. 4.6:

L_{dp} : дифракционные потери, не превышаемые для $p\%$ времени;

L_{bd50} : медианные значения основных потерь передачи, связанных с дифракцией;

L_{bd} : основные потери передачи, связанные с дифракцией, не превышенные для $p\%$ времени.

Потери передачи рассчитываются для всех трасс с помощью гибридного метода на основе построения Дейгоута и эмпирической поправки. Такой метод обеспечивает расчет дифракционных потерь для всех типов трасс, включая трассы над морем, над материковой частью суши и над прибрежной частью суши, и вне зависимости от того, является ли поверхность земли гладкой либо неровной.

Этот метод следует использовать, даже когда кромки препятствия, определенные построением Дейгоута, являются соседними профилными точками.

В данном методе также широко используется аппроксимация к дифракционным потерям над одиночным клиновидным препятствием в качестве функции одного безразмерного параметра, v , определяемого как:

$$J(v) = 6,9 + 20 \log \left(\sqrt{(v - 0,1)^2 + 1} + v - 0,1 \right). \quad (13)$$

Обратите внимание, что $J(-0,78) \approx 0$, и это определяет самый нижний предел, при котором должна использоваться данная аппроксимация. $J(v)$ равен нулю для $v < -0,78$.

4.2.1 Медианные дифракционные потери

Медианные дифракционные потери, L_{d50} (дБ), рассчитываются с использованием медианного значения эквивалентного радиуса Земли, a_e , полученного из уравнения (6а).

Медианные дифракционные потери основной кромки препятствия

Рассчитаем поправку, ζ_m , для общего наклона трассы:

$$\zeta_m = \cos \left(\tan^{-1} \left(10^{-3} \frac{h_{rs} - h_{ts}}{d} \right) \right). \quad (14)$$

Найдем главную (т. е. основную) кромку препятствия, и рассчитаем ее дифракционный параметр, v_{m50} :

$$v_{m50} = \max_{i=1}^{n-1} \left(\zeta_m H_i \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} d}{\lambda d_i (d - d_i)}} \right), \quad (15)$$

где вертикальный просвет, H_i , равен:

$$H_i = h_i + 10^3 \frac{d_i (d - d_i) h_{ts} (d - d_i) + h_{rs} d_i}{2a_e d} \quad (15a)$$

и

$h_{ts,rs}$: высоты передатчика и приемника над уровнем моря (м) (см. таблицу 3);

λ : длина волны (м) = $0,3/f$;

f : частота (ГГц);

d : длина трассы (км);

d_i : расстояние i -й точки профиля от передатчика (км), (см. п. 3.2.1, шаг 4);

h_i : высота i -й точки профиля над уровнем моря (м), (см. п. 3.2.1, шаг 4).

Установим i_{m50} на индекс точки профиля с максимальным значением, v_{m50} .

Рассчитаем медианные дифракционные потери над клиновидным препятствием для главной кромки препятствия, L_{m50} , следующим образом:

$$L_{m50} = J(v_{m50}), \quad \text{если } v_{m50} \geq -0,78$$

$$= 0 \quad \text{в других случаях.} \quad (16)$$

Если $L_{m50} = 0$, то медианные дифракционные потери, L_{d50} , и дифракционные потери, не превышаемые для $\beta_0\%$ времени, $L_{d\beta}$, равняются нулю, и необходимость в дальнейших расчетах дифракции отсутствует.

В ином случае должны быть рассмотрены возможные дополнительные потери из-за второстепенных кромок препятствия со стороны передатчика и приемника основной кромки препятствия.

Медианные дифракционные потери для второстепенной кромки препятствия со стороны передатчика

Если $i_{m50} = 1$, то второстепенная кромка препятствия со стороны передатчика отсутствует, и соответствующие дифракционные потери, L_{t50} , должны быть равны нулю. В ином случае проводятся следующие вычисления. Рассчитывается поправка, ζ_t , для наклона трассы от передатчика к основной кромке препятствия:

$$\zeta_t = \cos \left(\tan^{-1} \left(10^{-3} \frac{h_{im50} - h_{ts}}{d_{im50}} \right) \right). \quad (17)$$

Определяем второстепенную кромку препятствия со стороны передатчика и рассчитываем дифракционный параметр, v_{t50} :

$$v_{t50} = \max_{i=1}^{i_{m50}-1} \left(\zeta_t H_i \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} d_{im50}}{\lambda d_i (d_{im50} - d_i)}} \right), \quad (18)$$

где:

$$H_i = h_i + 10^3 \frac{d_i(d_{im50} - d_i)}{2a_e} - \frac{h_{is}(d_{im50} - d_i) + h_{im50}d_i}{d_{im50}}. \quad (18a)$$

Установим i_{r50} на индекс точки профиля для второстепенной кромки препятствия со стороны передатчика (т. е. индекс элемента массива высоты поверхности, соответствующий значению v_{r50}).

Рассчитаем медианные дифракционные потери над клиновидным препятствием для второстепенной кромки препятствия со стороны передатчика, L_{i50} :

$$\begin{aligned} L_{i50} &= J(v_{i50}) && \text{для } v_{i50} \geq -0,78 \text{ и } i_{m50} \geq 2 \\ &= 0 && \text{в других случаях.} \end{aligned} \quad (19)$$

Медианные дифракционные потери для второстепенной кромки препятствия со стороны приемника

Если $i_{m50} = n-1$, то второстепенная кромка препятствия со стороны приемника отсутствует, и соответствующие дифракционные потери, L_{r50} , должны быть равны нулю. В ином случае проводятся следующие вычисления. Рассчитывается поправка, ζ_r , для наклона трассы от основной кромки препятствия к приемнику:

$$\zeta_r = \cos \left(\tan^{-1} \left(10^{-3} \frac{h_{rs} - h_{im50}}{d - d_{im50}} \right) \right). \quad (20)$$

Определяем второстепенную кромку препятствия со стороны приемника и рассчитываем ее дифракционный параметр, v_{r50} :

$$v_{r50} = \max_{i=i_{m50}+1}^{n-1} \left(\zeta_r H_i \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} (d - d_{im50})}{\lambda (d_i - d_{im50})(d - d_i)}} \right), \quad (21)$$

где:

$$H_i = h_i + 10^3 \frac{(d_i - d_{im50})(d - d_i)}{2a_e} - \frac{h_{im50}(d - d_i) + h_{rs}(d_i - d_{im50})}{d - d_{im50}}. \quad (21a)$$

Установим i_{r50} на индекс точки профиля для второстепенной кромки препятствия со стороны приемника (т. е. индекс элемента массива высоты поверхности, соответствующий значению v_{r50}).

Рассчитаем медианные дифракционные потери над клиновидным препятствием для второстепенной кромки препятствия со стороны приемника, L_{r50} :

$$\begin{aligned} L_{r50} &= J(v_{r50}) && \text{для } v_{r50} \geq -0,78 \text{ и } i_{m50} < n-1 \\ &= 0 && \text{в других случаях.} \end{aligned} \quad (22)$$

Комбинация потерь над кромкой препятствия для медианной кривизны Земли

Рассчитаем медианные дифракционные потери, L_{d50} :

$$\begin{aligned} L_{d50} &= L_{m50} + \left(1 - e^{-\frac{L_{m50}}{6}} \right) (L_{i50} + L_{r50} + 10 + 0,04d) && \text{для } v_{m50} > -0,78 \\ &= 0 && \text{в других случаях.} \end{aligned} \quad (23)$$

В уравнении (23) L_{i50} будет равняться нулю при отсутствии второстепенной кромки препятствия со стороны передатчика, и аналогичным образом, L_{r50} будет равняться нулю при отсутствии второстепенной кромки препятствия со стороны приемника.

Если $L_{d50} = 0$, то дифракционные потери, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени, тоже будут равны нулю.

Если прогнозирование требуется только для $p = 50\%$, необходимость в дальнейших дифракционных расчетах отсутствует (см. п. 4.2.3). В ином случае должны быть рассчитаны дифракционные потери, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени.

4.2.2 Дифракционные потери, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени

Дифракционные потери, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени рассчитываются с использованием эквивалентного радиуса Земли, превышенного для $\beta_0\%$ времени, a_β , определяются в уравнении (6б). Для такого второго дифракционного уравнения для построения Дейгоута должны использоваться такие же кромки препятствия, как и определенные для медианного случая. Расчет таких дифракционных потерь затем осуществляется следующим образом:

Дифракционные потери основной кромки препятствия, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени

Определим главный (т. е. основной) дифракционный параметр кромки препятствия, $v_{m\beta}$, следующим образом:

$$v_{m\beta} = \zeta_m H_{im\beta} \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} d}{\lambda d_{im50} (d - d_{im50})}}, \quad (24)$$

где:

$$H_{im\beta} = h_{im50} + 10^3 \frac{d_{im50} (d - d_{im50})}{2a_\beta} - \frac{h_{is} (d - d_{im50}) + h_{rs} d_{im50}}{d}. \quad (24a)$$

Рассчитаем дифракционные потери над клиновидным препятствием для главной кромки препятствия, $L_{m\beta}$, следующим образом:

$$L_{m\beta} = J(v_{m\beta}) \quad \text{для } v_{m\beta} \geq -0,78 \\ = 0 \quad \text{в других случаях.} \quad (25)$$

Дифракционные потери над второстепенной кромкой препятствия со стороны передатчика не превышаются для $\beta_0\%$ времени

Если $L_{t50} = 0$, то $L_{t\beta}$ будет равняться нулю. В ином случае рассчитайте дифракционный параметр над второстепенной кромкой препятствия со стороны передатчика, $v_{t\beta}$, следующим образом:

$$v_{t\beta} = \zeta_t H_{it\beta} \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} d_{im50}}{\lambda d_{it50} (d_{im50} - d_{it50})}}, \quad (26)$$

где:

$$H_{it\beta} = h_{it50} + 10^3 \frac{d_{it50} (d_{im50} - d_{it50})}{2a_\beta} - \frac{h_{is} (d_{im50} - d_{it50}) + h_{im50} d_{it50}}{d_{im50}}. \quad (26a)$$

Рассчитаем дифракционные потери над клиновидным препятствием для второстепенной кромки препятствия со стороны передатчика, $L_{t\beta}$, следующим образом:

$$L_{t\beta} = J(v_{t\beta}) \quad \text{для } v_{t\beta} \geq -0,78 \\ = 0 \quad \text{в других случаях.} \quad (27)$$

Дифракционные потери над второстепенной кромкой препятствия со стороны приемника не превышаются для $\beta_0\%$ времени

Если $L_{r50} = 0$, то $L_{r\beta}$ будет равняться нулю. В ином случае рассчитайте дифракционный параметр над второстепенной кромкой препятствия со стороны приемника, $v_{r\beta}$, следующим образом:

$$v_{r\beta} = \zeta_r H_{ir\beta} \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3} (d - d_{im50})}{\lambda (d_{ir50} - d_{im50}) (d - d_{ir50})}}, \quad (28)$$

где:

$$H_{i_{r\beta}} = h_{i_{r50}} + 10^3 \frac{(d_{i_{r50}} - d_{i_{m50}})(d - d_{i_{r50}})}{2a_{\beta}} - \frac{h_{i_{m50}}(d - d_{i_{r50}}) + h_{r_s}(d - d_{i_{m50}})}{d - d_{i_{m50}}}. \quad (28a)$$

Рассчитаем дифракционные потери над клиновидным препятствием для второстепенной кромки препятствия со стороны приемника, $L_{r\beta}$, следующим образом:

$$\begin{aligned} L_{r\beta} &= J(v_{r\beta}) && \text{для } v_{r\beta} \geq -0,78 \\ &= 0 && \text{в других случаях.} \end{aligned} \quad (29)$$

Комбинация потерь над кромкой препятствия не превышает для $\beta_0\%$ времени

Рассчитаем дифракционные потери, не превышающиеся для $\beta_0\%$ времени $L_{d\beta}$, следующим образом:

$$\begin{aligned} L_{d\beta} &= L_{m\beta} + \left(1 - e^{-\frac{L_{m\beta}}{6}}\right) (L_{i\beta} + L_{r\beta} + 10 + 0,04d) && \text{для } v_{m\beta} > -0,78 \\ &= 0 && \text{в других случаях.} \end{aligned} \quad (30)$$

4.2.3 Дифракционные потери, не превышающиеся для $p\%$ времени

Применение двух возможных значений коэффициента эквивалентного радиуса Земли контролируется коэффициентом интерполяции, F_i , основанном на логнормальном распределении дифракционных потерь в диапазоне $\beta_0\% < p < 50\%$, и определяемом как:

$$F_i = 0 \quad p = 50\% \quad (31a)$$

$$= \frac{I\left(\frac{p}{100}\right)}{I\left(\frac{\beta_0}{100}\right)} \quad \text{для } 50\% > p > \beta_0\% \quad (31b)$$

$$= 1 \quad \text{для } \beta_0\% \geq p, \quad (31c)$$

где $I(x)$ – функция, обратная кумулятивной функции нормального распределения. Аппроксимация для $I(x)$, которую можно использовать с доверительным интервалом для $x < 0,5$, приведена в Дополнении 3 к Приложению 1.

Дифракционные потери, L_{dp} , не превышаемые для $p\%$ времени, теперь определяются как:

$$L_{dp} = L_{d50} + F_i (L_{d\beta} - L_{d50}) \quad \text{дБ}, \quad (32)$$

где L_{d50} и $L_{d\beta}$ задаются уравнениями (23) и (30), соответственно, и F_i задается уравнениями (31a–31c), в зависимости от значений p и β_0 .

Медианные основные потери передачи, связанные с дифракцией, L_{bd50} , определяются как:

$$L_{bd50} = L_{bfs_g} + L_{d50} \quad \text{дБ}, \quad (33)$$

где L_{bfs_g} задается уравнением (8).

Основные потери передачи связанные с дифракцией, не превышающиеся для $p\%$ времени, определяются как:

$$L_{bd} = L_{b0p} + L_{dp} \quad \text{(дБ)}, \quad (34)$$

где L_{b0p} задается уравнением (11).

4.3 Тропосферное рассеяние (Примечания 1 и 2)

ПРИМЕЧАНИЕ 1. – Для процентов времени значительно ниже 50% бывает трудно отделить истинный режим тропосферного рассеяния от других, второстепенных явлений, которые оказывают аналогичное воздействие на распространение радиоволн. Поэтому модель "тропосферного рассеяния", принятая в настоящей Рекомендации, является эмпирическим обобщением концепции тропосферного рассеяния, охватывающим также эти второстепенные явления распространения. Она позволяет осуществлять непрерывное прогнозирование основных потерь передачи в диапазоне изменения процентов времени p от 0,001% до 50%, связывая таким образом модели волновода и отражения от слоя при малых процентах времени с истинным "режимом рассеяния", соответствующим слабым остаточным полям, превышаемым в течение наибольшего процента времени.

ПРИМЕЧАНИЕ 2. – Описываемая модель тропосферного рассеяния была разработана для прогнозирования помех и не предназначена для расчета условий распространения при процентах времени выше 50%, когда требуется информация о рабочих характеристиках радиорелейных систем, работающих за пределами горизонта.

Основные потери передачи за счет тропосферного рассеяния, L_{bs} (дБ), не превышаемые в течение любого процента времени p , меньшего 50%, равны:

$$L_{bs} = 190 + L_f + 20 \log d + 0,573 \theta - 0,15 N_0 + L_c + A_g - 10,1 [-\log (p/50)]^{0,7} \quad \text{дБ}, \quad (35)$$

где:

L_f : частотно зависимые потери:

$$L_f = 25 \log f - 2,5 [\log (f/2)]^2 \quad \text{дБ}; \quad (35a)$$

L_c : раскрыт по отношению к потерям за счет связи с окружающей средой (дБ):

$$L_c = 0,051 \cdot e^{0,055 (G_t + G_r)} \quad \text{дБ}; \quad (35b)$$

N_0 : преломляющая способность поверхности на уровне моря в середине трассы, определяемый с помощью рисунка 6;

A_g : поглощение в газах, определяемое с помощью уравнения (9) в предположении, что $\rho = 3 \text{ г/м}^3$ по всей длине трассы.

4.4 Волноводное распространение/отражение от атмосферных слоев

Прогноз основных потерь передачи, L_{ba} (дБ), возникающих в периоды аномальных условий распространения радиоволн (волноводное распространение и отражение от слоев атмосферы), основан на использовании следующей функции:

$$L_{ba} = A_f + A_d(p) + A_g \quad \text{дБ}, \quad (36)$$

где:

A_f : сумма потерь (за исключением потерь из-за отражения от местных предметов) за счет фиксированной связи между антеннами и аномальных структур распространения, возникающих в атмосфере:

$$A_f = 102,45 + 20 \log f + 20 \log (d_{lt} + d_{lr}) + A_{lf} + A_{st} + A_{sr} + A_{ct} + A_{cr} \quad \text{дБ}; \quad (37)$$

A_d : эмпирическая поправка, для того чтобы учесть увеличивающееся ослабление с длиной волны при волноводном распространении:

$$A_d(f) = 45,375 - 137,0 \cdot f + 92,5 \cdot f^2 \quad \text{дБ}, \quad \text{если } f < 0,5 \text{ ГГц} \quad (37a)$$

$$A_d(f) = 0,0 \text{ дБ} \quad \text{в других случаях.}$$

A_{st}, A_{sr} : дифракционные потери за счет экранирования местностью для станций, создающей и испытывающей помехи, соответственно:

$$A_{st, sr} = \begin{cases} 20 \log [1 + 0,361 \theta''_{t,r} (f \cdot d_{lt,lr})^{1/2}] + 0,264 \theta''_{t,r} f^{1/3} & \text{дБ для } \theta''_{t,r} > 0 \text{ мрад} \\ 0 & \text{дБ для } \theta''_{t,r} \leq 0 \text{ мрад,} \end{cases} \quad (38)$$

где:

$$\theta''_{t,r} = \theta_{t,r} - 0,1 d_{lt,lr} \quad \text{мрад}; \quad (38a)$$

A_{ct}, A_{cr} : поправки для станции, создающей и испытывающей помехи, соответственно, учитывающие связь через волноводы, возникающие над поверхностью моря:

$$A_{ct, cr} = -3 e^{-0,25 d_{ct, cr}^2} \left[1 + \tanh (0,07(50 - h_{ts,rs})) \right] \quad \text{дБ для } \omega \geq 0,75$$

$$d_{ct, cr} \leq d_{lt,lr} \quad (39)$$

$$d_{ct, cr} \leq 5 \text{ км,}$$

$$A_{ct, cr} = 0 \quad \text{дБ для всех остальных случаев.} \quad (39a)$$

Целесообразно отметить ограниченный набор условий, при которых требуется уравнение (39).

$A_d(p)$: потери, возникающие в аномальных условиях распространения и зависящие от процента времени и углового расстояния:

$$A_d(p) = \gamma_d \cdot \theta' + A(p) \quad \text{дБ,} \quad (40)$$

где:

γ_d : погонное ослабление:

$$\gamma_d = 5 \times 10^{-5} a_e f^{1/3} \quad \text{дБ/мрад;} \quad (41)$$

θ' : угловое расстояние (в случае необходимости скорректированное (с помощью уравнения (42a)), учитывающее применение модели экранирования местностью в уравнении (38)):

$$\theta' = \frac{10^3 d}{a_e} + \theta'_t + \theta'_r \quad \text{мрад} \quad (42)$$

$$\theta'_{t,r} = \begin{cases} \theta_{t,r} & \text{мрад для } \theta_{t,r} \leq 0,1 d_{lt,lr} \quad \text{мрад} \\ 0,1 d_{lt,lr} & \text{мрад для } \theta_{t,r} > 0,1 d_{lt,lr} \quad \text{мрад;} \end{cases} \quad (42a)$$

$A(p)$: изменчивость процента времени (кумулятивное распределение):

$$A(p) = -12 + (1,2 + 3,7 \times 10^{-3} d) \log \left(\frac{p}{\beta} \right) + 12 \left(\frac{p}{\beta} \right)^\Gamma \quad \text{дБ} \quad (43)$$

$$\Gamma = \frac{1,076}{(2,0058 - \log \beta)^{1,012}} \times e^{-(9,51 - 4,8 \log \beta + 0,198 (\log \beta)^2) \times 10^{-6} \cdot d^{1,13}} \quad (43a)$$

$$\beta = \beta_0 \cdot \mu_2 \cdot \mu_3 \quad \%; \quad (44)$$

μ_2 : поправка на геометрию трассы:

$$\mu_2 = \left[\frac{500}{a_e} \frac{d^2}{(\sqrt{h_{te}} + \sqrt{h_{re}})^2} \right]^\alpha. \quad (45)$$

Значение μ_2 не должно быть больше 1.

$$\alpha = -0,6 - \varepsilon \cdot 10^{-9} \cdot d^{3,1} \cdot \tau, \quad (45a)$$

где:

$$\varepsilon = 3,5;$$

τ : определяется с помощью уравнения (3а),

а значение α не должно быть ниже, чем $-3,4$:

μ_3 : поправка на неровность земной поверхности:

$$\mu_3 = \begin{cases} 1 & \text{для } h_m \leq 10 \text{ м} \\ \exp \left[-4,6 \times 10^{-5} (h_m - 10) (43 + 6d_i) \right] & \text{для } h_m > 10 \text{ м} \end{cases} \quad (46)$$

$$d_i = \min (d - d_{lt} - d_{lr}, 40) \quad \text{км}; \quad (46a)$$

A_g : общее поглощение в атмосферных газах, определяемое с помощью уравнений (9) и (9а).

Оставшиеся члены описаны в таблицах 1 и 2 и Дополнении 2.

4.5 Дополнительные потери за счет отражения от местных предметов

4.5.1 Общие положения

Существенный выигрыш, в смысле защиты от помех, можно получить, если учесть дополнительные дифракционные потери, которые возникают вследствие беспорядочного отражения сигнала от местных предметов (зданий, растительности и т. д.), окружающих антенны. Описываемая процедура позволяет учесть такие потери на одном или обоих концах трассы в ситуациях, когда имеется полная информация относительно типа окружающей среды. Она дает возможность спрогнозировать максимальные дополнительные потери на обоих концах трассы, если ее применять с помощью интерполяционной функции S-образной формы, предназначенной для избегания переоценки потерь за счет экранирования. Максимальные дополнительные потери составляют 20 дБ на частотах выше 0,9 ГГц, постепенно уменьшаясь на более низких частотах до 5 дБ на частоте 0,1 ГГц. Если же существуют сомнения относительно точности такой информации, то названные дополнительные потери не следует учитывать. В тех случаях, когда используется поправка, необходимо следить за тем, чтобы не возникало больших потерь за счет отражения от местных предметов в городских районах с высотными постройками, состоящими из отдельных высотных зданий, отделенных друг от друга открытым пространством. Меньшие потери за счет отражения от местных предметов часто наблюдаются в таких районах по сравнению с более традиционными городскими центрами, которые включают более низкие, однако более связанные между собой комплексы зданий.

Потери за счет отражения от местных предметов для станций, создающих помехи и испытывающих эти помехи, обозначены, соответственно, A_{ht} (дБ) и A_{hr} (дБ). Возможная дополнительная защита зависит от высоты и, следовательно, моделируется в виде функции выигрыша за счет высоты, нормированной по отношению к номинальной высоте местных отражающих предметов. Имеются соответствующие значения номинальных высот для ряда типов местных отражающих предметов.

В настоящей Рекомендации поправка применяется для всех прогнозов в условиях ясного неба, т. е. для всех режимов распространения и всех процентов времени.

4.5.2 Категории местных отражающих предметов

В таблице 4 описаны категории местных отражающих предметов (или земного покрова), определенные в Рекомендации МСЭ-R P.1058, для которых применима поправка на выигрыш за счет

высоты. Номинальная высота местных отражающих предметов, h_a (м), и их расстояние от антенны, d_k (км), считаются "усредненными" величинами, наиболее представительными для отражателей данного типа. Вместе с тем, модель поправок является консервативной ввиду неточности сведений относительно действительной высоты, что типично для конкретных ситуаций. Если параметры отражающего предмета известны точнее, ими можно непосредственно заменять значения, приведенные в таблице 4.

Приведенные в таблице 4 номинальные значения высот и расстояний приблизительно равны характеристической высоте H_c и ширине промежутка G_c , определенным в Рекомендации МСЭ–R P.1058. Однако предполагается, что модель, используемая здесь для оценки дополнительных потерь за счет экранирования местными отражающими предметами (земным покровом), является консервативной.

4.5.3 Модель выигрыша за счет высоты

Дополнительные потери вследствие защиты от местных отражающих предметов описываются выражением:

$$A_h = 10,25 F_{fc} \cdot e^{-d_k} \left(1 - \tanh \left[6 \left(\frac{h}{h_a} - 0,625 \right) \right] \right) - 0,33 \quad \text{дБ}, \quad (47)$$

где:

$$F_{fc} = 0,25 + 0,375 \{ 1 + \tanh[7,5(f \uparrow 0,5)] \}, \quad (47a)$$

где:

d_k : расстояние (км) от номинального местоположения отражающего предмета до антенны (см. рисунок 3);

h : высота антенны (м) над местным уровнем земли;

h_a : номинальная высота отражающего предмета (м) над местным уровнем земли.

ТАБЛИЦА 4

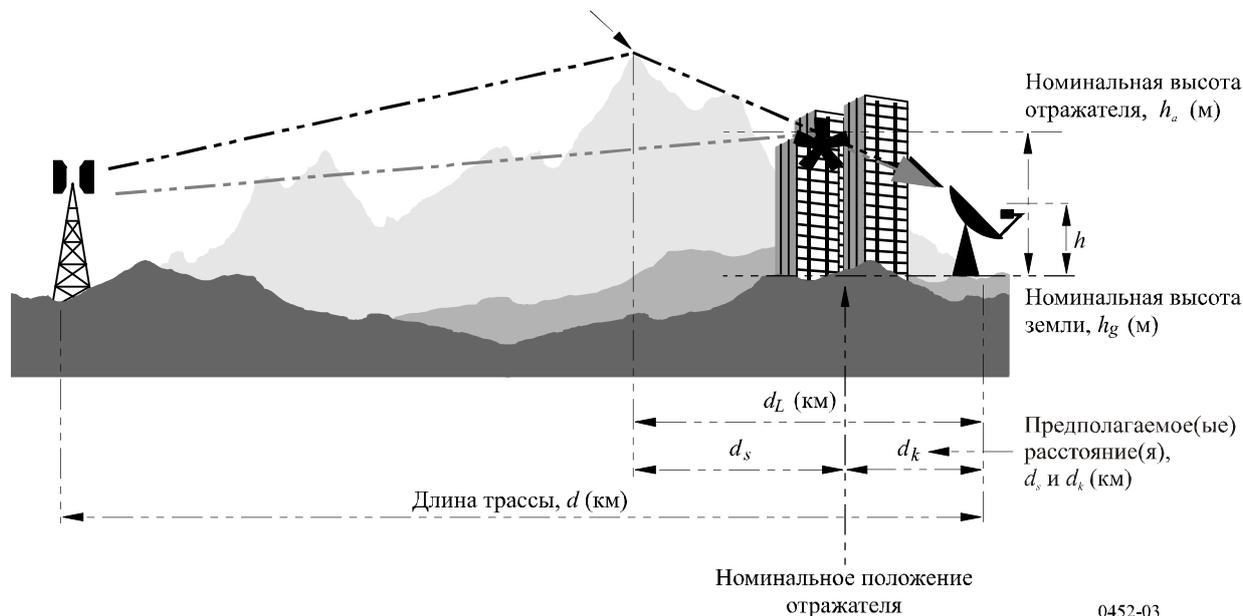
Номинальные высоты отражающих предметов и их расстояния до антенны

Категория отражающих предметов (земной поверхности)	Номинальная высота, h_a (м)	Номинальное расстояние, d_k (км)
Высокоурожайные поля Зеленая парковая зона Беспорядочно расположенные редкие деревья Фруктовый сад (с правильным расположением деревьев) Отдельные строения	4	0,1
Центральная часть деревни	5	0,07
Лиственные деревья (беспорядочно расположенные) Лиственные деревья (правильно расположенные) Смешанный лес	15	0,05
Хвойные деревья (беспорядочно расположенные) Хвойные деревья (правильно расположенные)	20	0,05
Тропический лес	20	0,03
Пригороды	9	0,025
Густонаселенный пригород	12	0,02
Город	20	0,02
Густонаселенный город	25	0,02
Городской район с высотными постройками	35	0,02
Промышленная зона	20	0,05

Дополнительные потери за счет экранирования местными отражающими предметами (земным покровом) не должны заявляться для категорий, отсутствующих в таблице 4.

РИСУНОК 3

Способ применения поправки на выигрыш за счет высоты, A_{ht} или A_{hr}
Препятствие, экранирующее местоположение станции



4.5.4 Способ применения

Метод использования поправки на выигрыш за счет высоты, A_{ht} или A_{hr} (дБ), прост и показан на рисунке 3.

К основной процедуре прогнозирования следует добавить следующие шаги:

Шаг 1: если тип отражающих предметов известен или о нем можно сделать уверенное предположение, то для расчета основных потерь передачи следует использовать основную процедуру прогнозирования, выбрав из таблицы 4 номинальную высоту h_a , соответствующую типу отражателя. Длина трассы должна быть равна $d - d_k$ (км). Однако если $d \gg d_k$, то незначительную поправку d_k в выражении для длины трассы можно смело опустить.

Шаг 2: когда имеется препятствие, экранирующее местоположение станции и способное обеспечить защиту терминала от помех, поправка должна быть включена в основные расчеты, но потери за счет экранирования (A_{st} или A_{sr} (дБ)) следует вычислять, используя высоту h_a при расстоянии d_s , а не h при расстоянии d_L , что имело бы место в других случаях.

Шаг 3: после окончания основной процедуры следует добавить поправку на выигрыш за счет высоты, полученную с помощью уравнения (47), как указано в уравнении (54).

Шаг 4: если информация об отражающем предмете отсутствует, основные расчеты следует производить, используя расстояния d или d_L (в зависимости от ситуации) и высоту h .

ПРИМЕЧАНИЕ 1. – При необходимости поправку на выигрыш за счет высоты отражающего предмета следует учитывать для обоих концов трассы.

ПРИМЕЧАНИЕ 2. – Если необходимо ввести и поправку на выигрыш за счет высоты участка суши и поправку на связь через волновод, расположенный над морем (A_{ct} или A_{cr} (дБ)), (т. е. антенна расположена вблизи моря, но ее затеняют местные предметы), то обе эти поправки можно использовать вместе, так как они совместимы и дополняют друг друга.

ПРИМЕЧАНИЕ 3. – Если d ненамного больше d_k , эта модель неприменима.

4.6 Общий прогноз

К результатам вышеизложенных расчетов для всех трасс следует применять следующую процедуру.

Рассчитайте коэффициент интерполяции, F_j , для учета углового расстояния на трассе:

$$F_j = 1,0 - 0,5 \left(1,0 + \tanh \left(3,0 \xi \frac{(\theta - \Theta)}{\Theta} \right) \right), \quad (48)$$

где:

$$\Theta = 0,3;$$

$$\xi = 0,8;$$

θ : угловое расстояние на трассе (мрад) (определенное в таблице 57).

Рассчитаем коэффициент интерполяции, F_k , для учета расстояния вдоль дуги большого круга трассы:

$$F_k = 1,0 - 0,5 \left(1,0 + \tanh \left(3,0 \kappa \frac{(d - d_{sw})}{d_{sw}} \right) \right), \quad (49)$$

где:

d : длина трассы по дуге большого круга (км), определяемая в Таблице 3;

d_{sw} : фиксированный параметр, определяющий диапазон расстояния соответствующего смещения; устанавливается равным 20;

κ : фиксированный параметр, определяющий наклон на концах этого диапазона при смещении; устанавливается равным 0,5.

Рассчитаем воображаемые минимальные основные потери передачи, L_{minb0p} (дБ), связанные с распространением в пределах прямой видимости и дифракцией на субтрассах над поверхностью моря:

$$L_{minb0p} = \begin{cases} L_{b0p} + (1 - \omega)L_{dp} & \text{для } p < \beta_0 \\ L_{bd50} + (L_{b0\beta} + (1 - \omega)L_{dp} - L_{bd50}) \cdot F_i & \text{для } p \geq \beta_0 \end{cases} \quad (\text{дБ}), \quad (50)$$

где:

L_{b0p} : воображаемые основные потери передачи в пределах прямой видимости, не превышаемые для $p\%$ времени, определяемые из уравнения (11);

$L_{b0\beta}$: воображаемые основные потери передачи в пределах прямой видимости, не превышаемые для $\beta\%$ времени, определяемые из уравнения (12);

L_{dp} : дифракционные потери, не превышенные для $p\%$ времени, рассчитанные с использованием метода, описанного в п. 4.2.

Рассчитаем воображаемые минимальные основные потери передачи, L_{minbap} (дБ), связанные с усилением уровня сигнала в пределах прямой видимости и загоризонтным усилением:

$$L_{minbap} = \eta \ln \left(\exp \left(\frac{L_{ba}}{\eta} \right) + \exp \left(\frac{L_{b0p}}{\eta} \right) \right) \quad (\text{дБ}), \quad (51)$$

где:

L_{ba} : основные потери передачи за счет отражения в волноводе/слоях атмосферы, не превышенные для $p\%$ времени, определяемые из уравнения (36);

L_{b0p} : воображаемые основные потери передачи в пределах прямой видимости, не превышенные для $p\%$ времени, определяемые из уравнения (11);

$$\eta = 2,5.$$

Рассчитаем воображаемые основные потери передачи, L_{bda} , (дБ), связанные с дифракцией и усилением уровня сигнала в пределах прямой видимости либо за счет отражения в волноводе/слоях атмосферы:

$$L_{bda} = \begin{cases} L_{bd} & \text{для } L_{minbap} > L_{bd} \\ L_{minbap} + (L_{bd} - L_{minbap})F_k & \text{для } L_{minbap} \leq L_{bd} \end{cases} \quad (\text{дБ}), \quad (52)$$

где:

L_{bd} : основные потери передачи для дифракции, не превышаемые для $p\%$ времени из уравнения (34);

F_k : коэффициент интерполяции, полученный из уравнения (49) в соответствии со значениями p и β_0 .

Рассчитаем изменяющиеся потери основной передачи, L_{bam} , (дБ), учитывающие дифракцию и усиление уровня сигнала в пределах прямой видимости либо за счет отражения в волноводе/слоях атмосферы:

$$L_{bam} = L_{bda} + (L_{min0p} - L_{bda})F_j \quad (\text{дБ}). \quad (53)$$

Рассчитаем окончательные основные потери передачи, не превышаемые для $p\%$ времени, L_b , (дБ):

$$L_b = -5 \log(10^{-0,2L_s} + 10^{-0,2L_{bam}}) + A_{ht} + A_{hr} \quad (\text{дБ}), \quad (54)$$

где:

$A_{ht,hr}$: дополнительные потери для учета экранирования передатчика и приемника в результате отражения от местных предметов. Они должны быть установлены на ноль при отсутствии такого экранирования.

4.7 Расчет потерь передачи

Метод, описанный выше в пп. 4.1–4.6, определяет основные потери передачи между двумя станциями. Для расчета уровня сигнала на одной станции в результате действия помех от другой станции необходимо знать потери передачи, учитывающие коэффициенты усиления антенн двух станций в направлении радиотрассы (т. е. трассы прихода помехи) между ними.

Следующая процедура предоставляет метод расчета потерь передачи между двумя наземными станциями. В данном методе в качестве промежуточных этапов представлены также формулы для расчета длины трассы по дуге большого круга и углового расстояния, основанные на географических координатах станций, в отличие от вывода этих параметров из профиля трассы, как предложено в таблице 3.

Рассчитаем угол, образованный трассой в центре Земли, δ , из географических координат станций, используя формулу:

$$\delta = \arccos(\sin(\varphi_t) \sin(\varphi_r) + \cos(\varphi_t) \cos(\varphi_r) \cos(\psi_t - \psi_r)) \quad \text{рад.} \quad (55)$$

Расстояние по дуге большого круга, d , между станциями равно:

$$d = 6\,371 \cdot \delta \quad \text{км.} \quad (56)$$

Рассчитаем опорное направление (азимутальное направление по часовой стрелке от истинного севера) от станции t к станции r , используя формулу:

$$\alpha_{tr} = \arccos(\{\sin(\varphi_r) - \sin(\varphi_t) \cos(\delta)\} / \sin(\delta) \cos(\varphi_t)) \quad \text{рад.} \quad (57)$$

Выполнив расчет (38) для случая $\psi_t - \psi_r > 0$, имеем:

$$\alpha_{tr} = 2\pi - \alpha_{tr} \quad \text{рад.} \quad (58)$$

Рассчитаем опорное направление от станции r к станции t , α_{rt} , за счет симметрии уравнений (57) и (58).

Далее предположим, что направление главного луча (опорное направление) станции t соответствует (ϵ_t, α_t) по (углу места, пеленгу), в то время как направление главного луча станции r соответствует (ϵ_r, α_r) . Для получения углов места радиотрассы (т. е. трассы прихода помехи) на станциях t и r , ϵ_{pt} и ϵ_{pr} , соответственно, необходимо различать трассы прямой видимости и загоризонтные трассы. Например, для трасс прямой видимости:

$$\epsilon_{pt} = \frac{h_r - h_t}{d} - \frac{d}{2a_e} \quad \text{рад} \quad (59a)$$

и

$$\epsilon_{pr} = \frac{h_t - h_r}{d} - \frac{d}{2a_e} \quad \text{рад,} \quad (59b)$$

где h_t и h_r – это высоты станций над средним уровнем моря (км), в то время как для загоризонтных трасс углы места задаются их соответствующими углами горизонта:

$$\epsilon_{pt} = \frac{\theta_t}{1\,000} \quad \text{рад} \quad (60a)$$

и

$$\epsilon_{pr} = \frac{\theta_r}{1\,000} \quad \text{рад.} \quad (60b)$$

Заметим, что углы радиогоризонта, θ_t и θ_r (мрад), впервые встречаются в таблице 3 и определены в пп. 5.1.1 и 5.1.3 Дополнения 1 к Приложению 1, соответственно.

Для расчета внеосевых углов для станций t и r , χ_t и χ_r , соответственно, в направлении трассы прихода помех на станциях t и r , рекомендуется использовать:

$$\chi_t = \arccos(\cos(\epsilon_t) \cos(\epsilon_{pt}) \cos(\alpha_{tr} - \alpha_t) + \sin(\epsilon_t) \sin(\epsilon_{pt})) \quad (61a)$$

и

$$\chi_r = \arccos(\cos(\epsilon_r) \cos(\epsilon_{pr}) \cos(\alpha_{rt} - \alpha_r) + \sin(\epsilon_r) \sin(\epsilon_{pr})). \quad (61b)$$

Коэффициенты усиления (дБ) антенн для станций t и r , G_t и G_r , соответственно, получаем, используя их соответствующие внеосевые углы. Если фактические диаграммы направленности излучения антенн неизвестны, то изменение усиления в зависимости от углов внеосевого излучения можно определить из информации в Рекомендации МСЭ-R S.465.

Для получения потерь передачи, L , используем формулу:

$$L = L_b(p) - G_t - G_r \quad \text{дБ.} \quad (62)$$

Для сценариев помех в условиях ясного неба, когда распространение радиоволн определяется преимущественно тропосферным рассеянием, углы места будут ненамного больше углов радиогоризонта, θ_t и θ_r . Использование этих углов приведет к незначительной ошибке, если только они не будут также совпадать с опорными направлениями соответствующих станций.

5 Прогнозирование помех за счет рассеяния в гидрометеорах

В отличие от предыдущих рассмотренных выше методов прогнозирования в условиях ясного неба описываемая далее методика прогнозирования помех за счет рассеяния в гидрометеорах формулирует выражения для потерь передачи непосредственно между двумя станциями, поскольку при этом требуется знание диаграмм направленности излучения мешающей и испытывающей помехи антенн для каждой станции.

Этот метод является довольно общим в том смысле, что он может использоваться с любой диаграммой направленности антенны и обеспечивает метод определения усиления антенны для любого угла вне оси основного излучения. Могут использоваться все диаграммы направленности, такие как приведены, например, в Рекомендациях МСЭ-R P.620, МСЭ-R F.699, МСЭ-R F.1245, МСЭ-R S.465 и МСЭ-R S.580, как и более сложные диаграммы, основанные на функциях Бесселя, и реальные измеренные диаграммы, если они доступны. Данный метод может также использоваться со всенаправленными антеннами или секторальными антеннами, такими как описаны в Рекомендации МСЭ-R F.1336, усиление которых обычно определяется исходя из вертикального угла вне оси основного излучения (т. е. возвышения относительно угла максимального усиления).

Этот метод является также общим в том смысле, что он не ограничивается какой-либо конкретной геометрией, при условии что имеются диаграммы направленности антенны с охватом $\pm 180^\circ$. Таким образом, он включает как связь между главными лучами, так и связь между боковыми и главным лепестками, а также геометрию рассеяния по дуге большого круга и геометрию бокового рассеяния. При помощи этого метода можно рассчитать уровни помех для геометрий как длинных трасс (> 100 км), так и коротких трасс (до нескольких километров) с произвольными углами места и азимута на каждой станции. Поэтому такая методика подходит для широкого диапазона сценариев и служб, включая определение помех за счет рассеяния в дожде между двумя наземными станциями, между наземной станцией и земной станцией и между двумя земными станциями, работающими в полосах частот, распределенных в двух направлениях.

Реализация модели имеется в Бюро в Фортране, причем используются диаграммы направленности антенн, приведенные в Рекомендациях МСЭ-R P.620, МСЭ-R F.1245 и МСЭ-R F.1336.

5.1 Введение

Рассматриваемая методика основана на применении уравнения бистатического радара, которое можно записать в виде мощности P_r , полученной на приемной станции в результате рассеяния в дожде мощности P_t , переданной передающей станцией:

$$P_r = P_t \frac{\lambda^2}{(4\pi)^3} \iiint_{all\ space} \frac{G_t G_r \eta A}{r_t^2 r_r^2} dV \quad \text{Вт,} \quad (63)$$

где:

λ : длина волны;

G_t : (линейное) усиление передающей антенны;

G_r : (линейное) усиление приемной антенны;

η : эффективная площадь рассеяния на единицу объема δV ($\text{м}^2/\text{м}^3$);

A : ослабление вдоль трассы от передатчика к приемнику (в линейных единицах);

r_t : расстояние от передатчика до рассеивающего элемента объема;

r_r : расстояние от рассеивающего элемента объема до приемника.

Выраженное на основе потерь передачи (дБ) для случая рассеяния между двумя станциями, Станцией 1 и Станцией 2, уравнение бистатического радара превращается в:

$$L = 208 - 20 \log f - 10 \log Z_R - 10 \log C + 10 \log S + A_g - M \quad \text{дБ,} \quad (64)$$

где:

f : частота (ГГц);

Z_R : отражательная способность радара на уровне земли, которую можно выразить через интенсивность дождевых осадков, R , в мм/ч:

$$Z_R = 400R^{1,4}; \quad (65)$$

$10 \log S$: поправка, в дБ, для учета отклонения от рассеяния Рэлея на частотах выше 10 ГГц:

$$10 \log S = \begin{cases} R^{0,4} \cdot 10^{-3} \left[4(f-10)^{1,6} \left(\frac{1+\cos\varphi_S}{2} \right) + 5(f-10)^{1,7} \left(\frac{1-\cos\varphi_S}{2} \right) \right] & \text{для } f > 10 \text{ ГГц} \\ 0 & \text{для } f \leq 10 \text{ ГГц} \end{cases}, \quad (66)$$

где:

φ_S : угол рассеяния;

A_g : ослабление в атмосферных газах вдоль трассы от передатчика к приемнику (дБ), рассчитанное по данным Приложения 2 к Рекомендации МСЭ-R P.676;

M : любое рассогласование по поляризации между передающей и приемной системами (дБ).

В приведенной здесь модели рассеяние ограничивается уровнем рассеяния в очаге дождя, определяемом в виде кругового поперечного сечения, диаметр которого зависит от интенсивности дождевых осадков:

$$d_c = 3,3R^{-0,08} \quad \text{км}. \quad (67)$$

Предполагается, что в пределах очага дождя интенсивность дождевых осадков и, следовательно, отражательная способность радара является постоянной вплоть до высоты слоя дождя, h_R . Также предполагается, что на высотах, превышающих высоту слоя дождя, отражательная способность уменьшается линейно с высотой со скоростью $-6,5$ дБ/км.

В этом случае передаточная функция рассеяния, C , представляет собой интеграл по объему в очаге дождя и может быть записана в цилиндрических координатах как:

$$C = \int_0^{h_{\max}} \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{d_c}{2}} \frac{G_1 G_2}{r_1^2 r_2^2} A \zeta \cdot r \, dr d\varphi dh, \quad (68)$$

где:

G_1, G_2 : значения линейного усиления Станции 1 и Станции 2, соответственно;

r_1, r_2 : расстояния (км) от элемента интегрирования, δV , до Станции 1 и Станции 2, соответственно;

A : ослабление в дожде как внутри, так снаружи очага дождя, выраженное в линейных единицах;

ζ : зависимость отражательной способности радара от высоты:

$$\zeta = \begin{cases} 1 & \text{для } h \leq h_R \\ 10^{-0,65(h-h_R)} & \text{для } h > h_R \end{cases}; \quad (69)$$

h_R : высота дождя, в км;

r, φ, h : переменные интегрирования в пределах очага дождя.

Интегрирование выполняется в числах, в цилиндрических координатах. Однако вначале удобно рассмотреть геометрию рассеяния от передающей станции через очаг дождя к приемной станции на основе декартовой системы координат, причем за начало координат берется Станция 1, поскольку фактическое расположение очага дождя не определяется сразу, особенно в случае бокового рассеяния.

В рамках декартовой системы координат целесообразно сначала в целях упрощения преобразовать различные геометрические параметры из их фактических значений для искривленной Земли в соответствующее отображение для плоской Земли.

Наличие связи между главными лучами антенн устанавливается из геометрии, а очаг дождя затем помещается в точке пересечения осей главных лучей. Если связь между главными лучами отсутствует, то очаг дождя помещается вдоль оси главного луча Станции 1, с центром в точке наибольшего приближения к оси главного луча Станции 2. В этом случае потери передачи должны определяться для второго случая с взаимозаменяемыми параметрами каждой станции, а распределение потерь для наихудшего случая считается представительным для вероятных уровней помех.

5.2 Входные параметры

В таблице 5 перечислены все входные параметры, необходимые для реализации метода расчета кумулятивного распределения потерь передачи между двумя станциями вследствие рассеяния в дожде.

ТАБЛИЦА 5

Перечень входных параметров

(Нижний индекс 1 относится к параметрам для Станции 1, нижний индекс 2 относится к параметрам для Станции 2)

Параметр	Единицы	Описание
d	км	Расстояние между станциями
f	ГГц	Частота
h_{1_loc}, h_{2_loc}	км	Местные высоты Станции 1 и Станции 2 над средним уровнем моря
G_{max-1}, G_{max-2}	дБ	Максимальные значения усиления для каждой антенны
$h_R(p_h)$	км	Кумулятивное распределение высоты слоя дождя, превышаемой в функции процента времени, p_h (см. Примечание 1)
M	дБ	Рассогласование по поляризации между системами
P	гПа	Поверхностное давление (по умолчанию 1013,25 гПа)
$R(p_R)$	мм/ч	Кумулятивное распределение интенсивности дождевых осадков, превышаемой в функции процента времени, p_R
T	°С	Поверхностная температура (по умолчанию 15°С)
$\alpha_{1_loc}, \alpha_{2_loc}$	рад	Местные пеленги Станции 1 от Станции 2 и Станции 2 от Станции 1, в направлении по часовой стрелке
$\epsilon_{H1_loc}, \epsilon_{H2_loc}$	рад	Местные углы горизонта для Станции 1, Станции 2
ρ	г/м ³	Плотность водяных паров на поверхности (по умолчанию 8 г/м ³)
τ	град	Угол поляризации линии (0° для горизонтальной поляризации, 90° для вертикальной поляризации)

ПРИМЕЧАНИЕ 1. – Если распределение неизвестно, используйте медианную высоту дождя, h_R , наряду с таблицей 6, ниже.

5.3 Этапы процедуры

Шаг 1: Определение метеорологических параметров

Для получения кумулятивного распределения потерь передачи вследствие рассеяния в дожде в виде процентов времени превышения таких потерь требуемыми входными параметрами служат распределения вероятностей интенсивности дождевых осадков и высота слоя дождя. Если имеются местные значения этих параметров, они должны применяться. При отсутствии местных значений для получения кумулятивных распределений интенсивности дождевых осадков для любого местоположения может использоваться Рекомендация МСЭ-R P.837, в то время как медианное значение высоты слоя дождя можно получить из Рекомендации МСЭ-R P.839. По умолчанию для получения кумулятивного распределения высот слоя дождя может использоваться распределение высот слоя дождя относительно медианного значения в таблице 6.

ТАБЛИЦА 6

Кумулятивное распределение высот слоя дождя относительно его медианного значения

Разность высот дождя, км	Вероятность превышения, %
-1,625	100,0
-1,375	99,1
-1,125	96,9
-0,875	91,0
-0,625	80,0
-0,375	68,5
-0,125	56,5
0,125	44,2
0,375	33,5
0,625	24,0
0,875	16,3
1,125	10,2
1,375	6,1
1,625	3,4
1,875	1,8
2,125	0,9
2,375	0,0

Кумулятивные распределения как интенсивности дождевых осадков, так и высоты слоя дождя преобразуются в функции плотности вероятностей следующим образом. Для каждого интервала между двумя соседними значениями интенсивности дождевых осадков или высоты слоя дождя в качестве представительной величины для этого интервала берется среднее значение, а вероятность его появления равна разности между двумя соответствующими вероятностями превышения. Любые значения, для которых h_R меньше 0 км при использовании таблицы 7, устанавливаются на 0 км, причем их вероятности суммируются.

Предполагается, что значения интенсивности дождевых осадков и высоты слоя дождя статистически независимы друг от друга, так что вероятность появления для любой заданной пары сочетаний интенсивности дождевых осадков/высоты слоя дождя представляет собой всего лишь произведение отдельных вероятностей.

Для каждой пары значений интенсивности дождевых осадков/высоты слоя дождя потери передачи вычисляются согласно приведенным ниже шагам.

Шаг 2: Преобразование геометрических параметров в изображение на плоской Земле

Геометрия рассеяния в дожде между двумя станциями определяется из основных входных параметров: расстояния d по дуге большого круга между двумя станциями, локальных значений углов места антенны каждой станции, ε_{1-loc} и ε_{2-loc} , и азимутальных смещений осей главных лепестков антенн для каждой станции от направления другой станции, определяемых как положительные в направлении часовой стрелки, α_{1-loc} и α_{2-loc} . Станция 1 принимается за исходное положение, т. е. начало, в декартовой системе координат, а опорные параметры вычисляются следующим образом:

$$\varepsilon_1 = \varepsilon_{1-loc}, \alpha_1 = \alpha_{1-loc} \text{ и } \varepsilon_{H1} = \varepsilon_{H1-loc} \quad \text{рад.} \quad (70)$$

Сначала преобразуем все геометрические параметры в обычную декартову систему координат, взяв Станцию 1 как начало отсчета, с горизонтальной плоскостью в виде плоскости x - y , осью x , ориентированной в направлении Станции 2, и осью z , ориентированной вертикально вверх. На рисунке 4 показана геометрия на искривленной поверхности Земли (для упрощенного случая рассеяния в прямом направлении, т. е. вдоль дуги большого круга), где r_{eff} – эквивалентный радиус Земли,

$$r_{eff} = k_{50} R_E \quad \text{км,} \quad (71)$$

где:

k_{50} : медианный коэффициент эквивалентного радиуса Земли = 1,33;

R_E : истинный радиус Земли = 6371 км.

Две станции разделяются расстоянием по дуге большого круга, d (км), стягивающей угол δ в центре Земли:

$$\delta = \frac{d}{r_{eff}} \quad \text{рад.} \quad (72)$$

Местная вертикаль на Станции 2 отклоняется на угол δ от местной вертикали на Станции 1, т. е. оси Z . Углы места и азимута на Станции 2 соответственно преобразуются в изображение на плоской Земле, как показано ниже, где нижний индекс loc относится к местным значениям.

Вычисляем угол места Станции 2:

$$\varepsilon_2 = \arcsin(\cos \varepsilon_{2-loc} \cos \alpha_{2-loc} \sin \delta + \sin \varepsilon_{2-loc} \cos \delta) \quad (73)$$

и угол горизонта на Станции 2:

$$\varepsilon_{H2} = \arcsin(\cos \varepsilon_{H2-loc} \cos \alpha_{2-loc} \sin \delta + \sin \varepsilon_{H2-loc} \cos \delta). \quad (74)$$

Смещение азимута Станции 2 относительно Станции 1 составляет:

$$\alpha_2 = \arctan \left(\frac{\cos \varepsilon_{2-loc} \sin \alpha_{2-loc}}{\cos \varepsilon_{2-loc} \cos \alpha_{2-loc} \cos \delta - \sin \varepsilon_{2-loc} \sin \delta} \right), \quad (75)$$

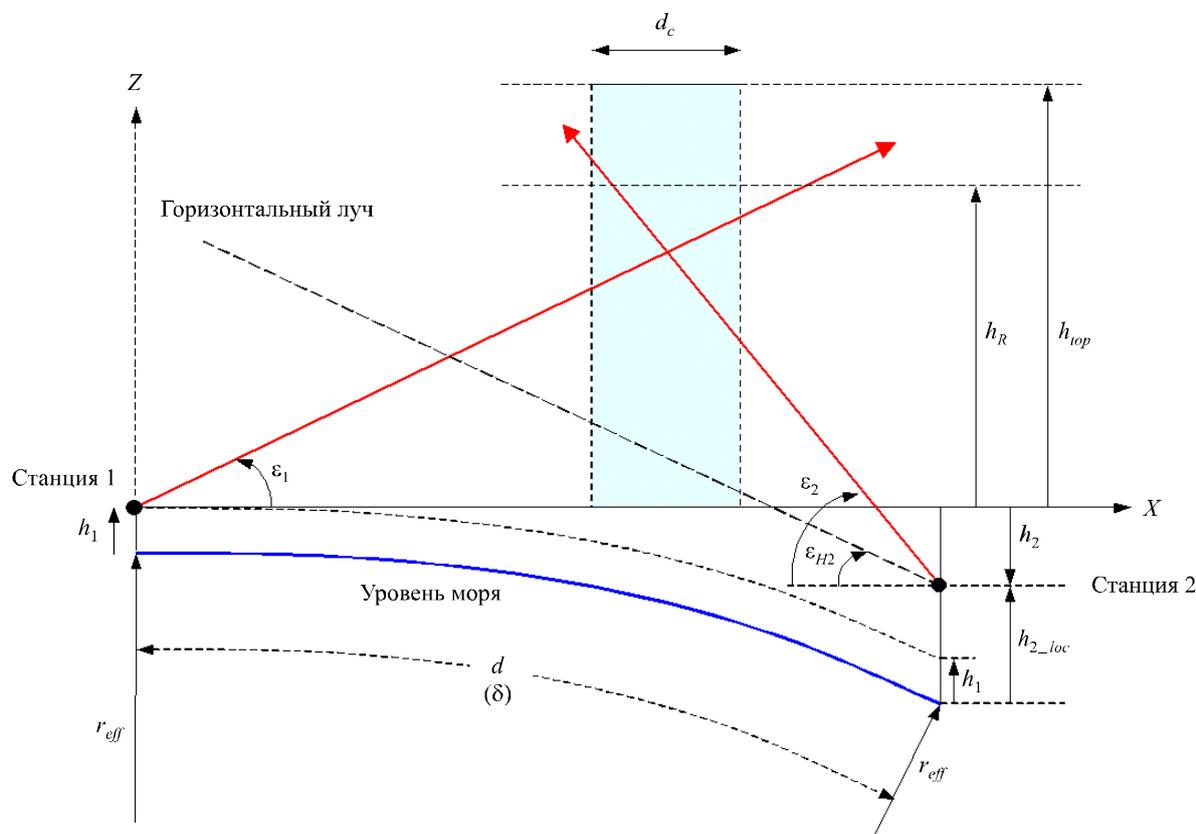
а высота Станции 2 над базовой плоскостью определяется как:

$$h_2 = h_{2-loc} - h_1 - d \frac{\delta}{2} \quad \text{км.} \quad (76)$$

Азимутальный разнос между двумя станциями в точке пересечения проекций на плоскость Земли осей главных лепестков составляет:

$$\alpha_s = \pi - (\alpha_1 - \alpha_2) \quad \text{рад.} \quad (77)$$

РИСУНОК 4
Геометрия станций на искривленной поверхности Земли



0452-04

Шаг 3: Определение геометрии линии

В методе определения геометрии линий рассеяния используется векторная запись, в которой вектор в трехмерном пространстве представляется в виде трехэлементной матрицы с одним столбцом, содержащей длины проекций рассматриваемой линии на осях x , y и z декартовой системы координат. Вектор представляется в виде символа, изображенного жирным шрифтом. Таким образом, векторное присвоение может, как правило, записываться в виде:

$$\mathbf{V} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$$

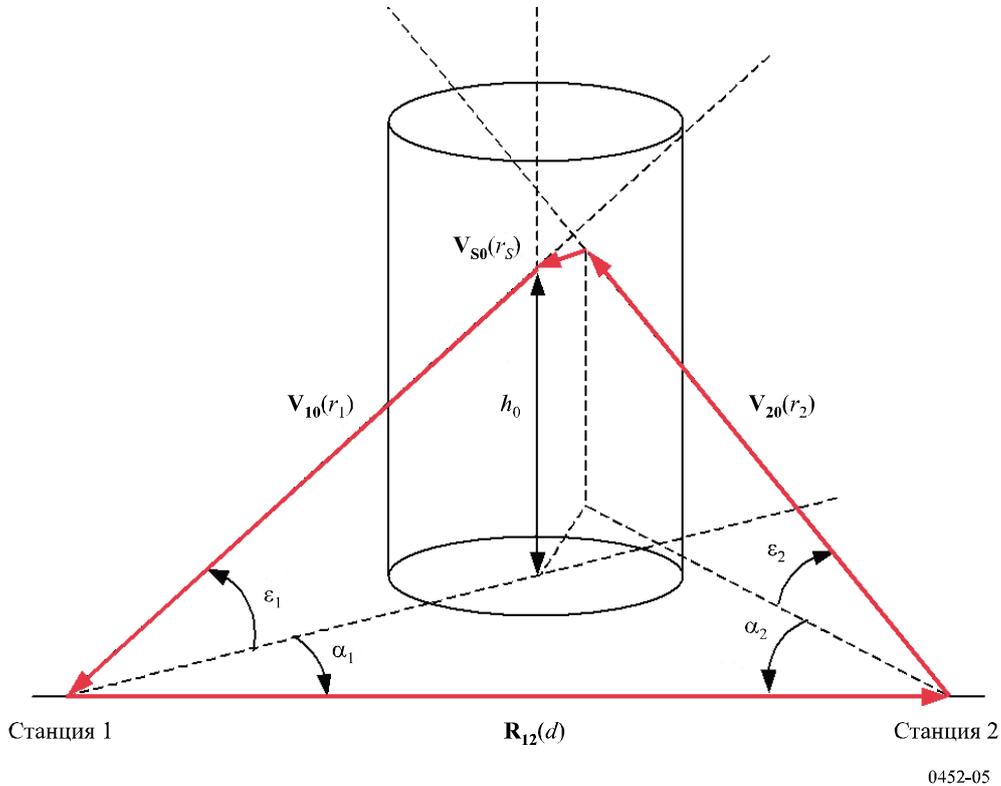
Вектор единичной длины представляется в общем случае символом \mathbf{V} , в то время как общий вектор (т.е. включающий абсолютную величину вектора) представляется другим соответствующим символом, например \mathbf{R} .

Базовая геометрия для рассеяния в дожде схематически показана на рисунке 5 для общего случая бокового рассеяния, когда оси двух главных лепестков в действительности не пересекаются. Другими словами, в данном примере показана связь бокового лепестка с главным лепестком. Трасса действия помех может проходить в направлении от боковых лепестков Станции 2 в главный лепесток Станции 1 или наоборот.

РИСУНОК 5

Схематическая геометрия рассеяния в дожде для общего случая бокового рассеяния

(Отметим, что в этом примере лучи антенн не совпадают и "угол между максимумами диаграмм направленности" не равен нулю – см. уравнения (79) и (80))



Центр очага дождя расположен вдоль оси главного лепестка антенны Станции 1 в точке максимального сближения между лепестками двух антенн. Геометрия в векторной записи строится следующим образом.

Вектор от Станции 1 к Станции 2 определяется как:

$$\mathbf{R}_{12} = \begin{bmatrix} d \\ 0 \\ h_2 \end{bmatrix} \quad \text{км.} \quad (78)$$

Векторы \mathbf{R}_{12} , $r_2\mathbf{V}_{20}$, $r_s\mathbf{V}_{s0}$ и $r_1\mathbf{V}_{10}$ образуют замкнутый трехмерный многоугольник, с вектором \mathbf{V}_{s0} , перпендикулярным как \mathbf{V}_{10} , так и \mathbf{V}_{20} . В показанном на рисунке 5 примере вектор \mathbf{V}_{s0} направлен за пределы страницы.

Принимая во внимание кривизну Земли, рассчитаем вектор единичной длины \mathbf{V}_{10} в направлении главного луча антенны Станции 1:

$$\mathbf{V}_{10} = \begin{bmatrix} \cos \epsilon_1 \cos \alpha_1 \\ -\cos \epsilon_1 \sin \alpha_1 \\ \sin \epsilon_1 \end{bmatrix} \quad (79)$$

и вектор единичной длины \mathbf{V}_{20} в направлении главного луча антенны Станции 2:

$$\mathbf{V}_{20} = \begin{bmatrix} \sin \varepsilon_{2_loc} \sin \delta - \cos \varepsilon_{2_loc} \cos \alpha_{2_loc} \cos \delta \\ \cos \varepsilon_{2_loc} \sin \alpha_{2_loc} \\ \sin \varepsilon_{2_loc} \cos \delta + \cos \varepsilon_{2_loc} \cos \alpha_{2_loc} \sin \delta \end{bmatrix}. \quad (80)$$

В этом методе используется скалярное произведение двух векторов, которое записывается и вычисляется как:

$$\mathbf{V}_1 \cdot \mathbf{V}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2, \quad \text{где } \mathbf{V}_1 = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix}.$$

Угол рассеяния φ_S , т. е. угол между лепестками двух антенн, определяется из скалярного произведения двух векторов \mathbf{V}_{10} и \mathbf{V}_{20} :

$$\varphi_S = \arccos(-\mathbf{V}_{20} \cdot \mathbf{V}_{10}). \quad (81)$$

Если $\varphi_S < 0,001$ рад, то в этом случае лучи двух антенн приблизительно параллельны, и можно предположить, что любое взаимодействие при рассеянии в дожде будет пренебрежимо малым.

Как указано на рисунке 5, четыре вектора \mathbf{R}_{12} , $r_2 \mathbf{V}_{20}$, $r_S \mathbf{V}_{S0}$ и $r_1 \mathbf{V}_{10}$ образуют замкнутый трехмерный многоугольник, т. е.:

$$\mathbf{R}_{12} + r_2 \mathbf{V}_{20} + r_S \mathbf{V}_{S0} - r_1 \mathbf{V}_{10} = 0, \quad (82)$$

и это уравнение может быть решено в отношении расстояний r_i . В этом методе используется векторное произведение двух векторов, которое записывается и вычисляется, как указано ниже. Векторное (или перекрестное) произведение равно

$$\mathbf{V}_1 \times \mathbf{V}_2 = \begin{bmatrix} y_1 z_2 - z_1 y_2 \\ z_1 x_2 - x_1 z_2 \\ x_1 y_2 - y_1 x_2 \end{bmatrix}.$$

Вектор единичной длины \mathbf{V}_{S0} , перпендикулярный лучам обеих антенн, вычисляется из векторного произведения $\mathbf{V}_{20} \times \mathbf{V}_{10}$:

$$\mathbf{V}_{S0} = \frac{\mathbf{V}_{20} \times \mathbf{V}_{10}}{\sin \varphi_S}. \quad (83)$$

Уравнение (81) можно теперь решить с использованием определителя трех векторов, который записывается и вычисляется следующим образом:

$$\det[\mathbf{V}_1 \quad \mathbf{V}_2 \quad \mathbf{V}_3] = \det \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{bmatrix} = x_1(y_2 z_3 - y_3 z_2) + x_2(y_3 z_1 - y_1 z_3) + x_3(y_1 z_2 - y_2 z_1)$$

Рассчитаем расстояние между двумя лучами при их максимальном сближении:

$$r_S = \frac{\det[\mathbf{V}_{10} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{12}]}{\det[\mathbf{V}_{10} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{S0}]} \quad (84)$$

Расстояние по наклонной трассе, r_1 , от Станции 1 вдоль ее главного луча до точки максимального сближения с главным лучом Станции 2 равно:

$$r_1 = \frac{\det[\mathbf{V}_{12} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{S0}]}{\det[\mathbf{V}_{10} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{S0}]}, \quad (85)$$

в то время как соответствующее расстояние по наклонной трассе, r_2 , от Станции 2 вдоль ее главного луча до точки максимального сближения с главным лучом Станции 1 (отмечая одинарный минус) равно:

$$r_2 = \frac{-\det[\mathbf{V}_{12} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{S0}]}{\det[\mathbf{V}_{10} \quad \mathbf{V}_{20} \quad \mathbf{V}_{S0}]} \quad (86)$$

Рассчитаем внеосевой угол "между максимумами диаграмм направленности", ψ_1 , на Станции 1 в точке максимального сближения с осью главного луча Станции 2:

$$\psi_1 = \arctan\left(\frac{|r_S|}{r_1}\right) \quad (87)$$

и соответствующий внеосевой угол "между максимумами диаграмм направленности", ψ_2 , на Станции 2 в точке максимального сближения с осью главного луча Станции 1:

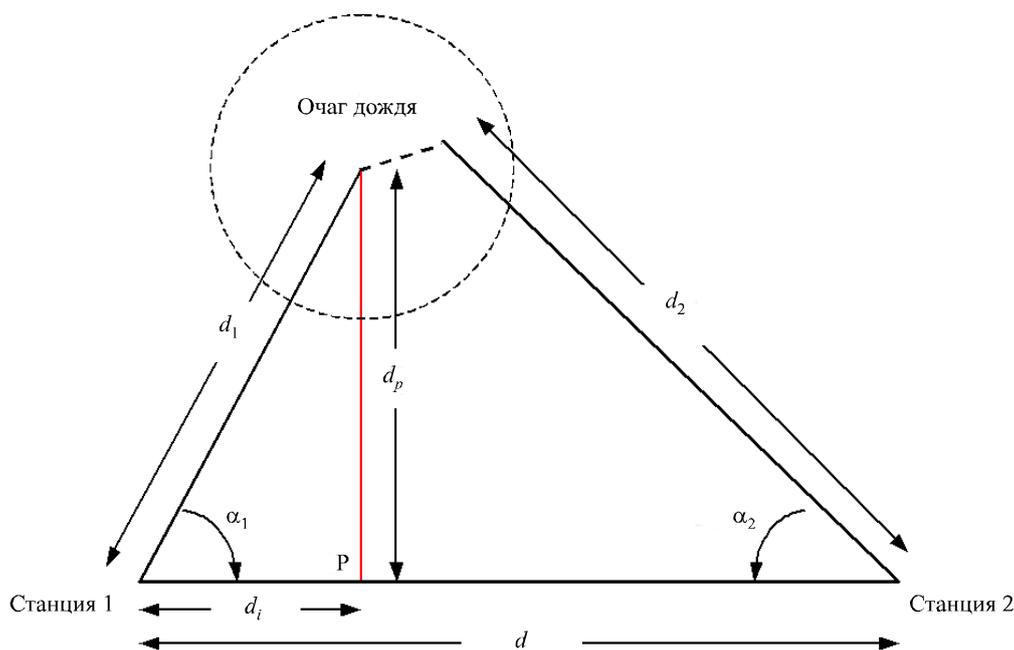
$$\psi_2 = \arctan\left(\frac{|r_S|}{r_2}\right) \quad (88)$$

На основании этих параметров определяем, имеется ли связь между главными лепестками антенн двух станций. Для того чтобы в этом случае была связь между главными лепестками антенн, угол "между максимумами диаграмм направленности" должен быть меньше ширины диаграммы направленности по уровню 3 дБ соответствующей антенны. Для углов "между максимумами диаграмм направленности", превышающих эту величину, связь между главными лепестками антенн будет весьма небольшой или будет вообще отсутствовать, и на трассу передачи влияние в основном будет оказываться за счет связи между боковым и главным лепестками. Если это так, то следует изучить две возможности, с центром очага дождя, расположенным вдоль оси главного лепестка каждой антенны по очереди, и с наименьшими потерями передачи, взятыми для представления ситуации наихудшего случая. Поскольку задаваемое по умолчанию расположение очага дождя соответствует точке наибольшего сближения вдоль оси главного лепестка Станции 1, эту задачу можно легко решить путем замены параметров Станции 2 на параметры Станции 1 и наоборот.

В заключение необходимо также определить горизонтальные проекции различных вычисленных выше расстояний, на основании которых можно определить расположение очага дождя. На рисунке 6 показана горизонтальная проекция для общего случая бокового рассеяния.

РИСУНОК 6

Вид в плане на геометрию для бокового рассеяния



0452-06

Рассчитаем горизонтальное расстояние от Станции 1 до центра очага дождя, определяемого как точка на земной поверхности, расположенная непосредственно под точкой максимального сближения на оси главного лепестка Станции 1:

$$d_1 = r_1 \cos \epsilon_1 \quad \text{км} \quad (89)$$

и соответствующее горизонтальное расстояние от Станции 2 до проекции на земную плоскость ее точки максимального сближения:

$$d_2 = r_2 \cos \epsilon_2 \quad \text{км.} \quad (90)$$

Высота над землей точки максимального сближения на оси главного лепестка антенны Станции 1 равна:

$$h_0 = |r_1| \sin \epsilon_1 \quad \text{км,} \quad (91)$$

тогда как для случаев отсутствия связи между главными лепестками высота точки максимального сближения на оси главного лепестка антенны Станции 2 равна:

$$h_{2_0} = |r_2| \sin \epsilon_2 \quad \text{км.} \quad (92)$$

Параметры высоты, связанные с очагом дождя, должны корректироваться для любого смещения относительно трассы по дуге большого круга в случае бокового рассеяния. Расстояние от трассы по дуге большого круга между двумя станциями равно:

$$d_p = d_1 \sin \alpha_1, \quad (93)$$

и в этом случае угловое разнесение составляет:

$$\delta_p = \frac{d_p}{r_{eff}} \quad \text{км.} \quad (94)$$

Теперь определим поправку на боковое рассеяние:

$$h_c = h_1 + d_p \frac{\delta_p}{2} \quad \text{км.} \quad (95)$$

Отметим, что эта поправка должна также применяться к другим параметрам, связанным с очагом дождя, т. е. к высоте слоя дождя, h_R , и верхнему пределу интегрирования, h_{top} , и, кроме того, при определении ослабления в газах (см. Шаг 8), для чего требуется использование местных параметров.

Тем самым установлены основные статические геометрические параметры для определения местоположения очага дождя по отношению к станциям и для вычисления потерь передачи из-за рассеяния в дожде. Теперь необходимо рассмотреть геометрию для элемента интегрирования, который может находиться в любом месте очага дождя, вплоть до заранее определенного верхнего предела интегрирования, h , с целью определения значений усиления антенн в каждой точке в пределах очага дождя и уровней ослабления на трассе в пределах очага дождя в направлении на каждую станцию. Для осуществления этой задачи система координат меняется на цилиндрические координаты (r, φ, h) , центр которых расположен в очаге дождя.

Шаг 4: Определение геометрии для значений усиления антенн

Для вычисления усиления каждой антенны в элементе интегрирования с координатами (r, φ, h) , используя соответствующую диаграмму направленности антенны, а также уровней ослабления на трассе в пределах очага дождя, необходимо рассчитать угол отклонения от опорной оси в направлении на элемент интегрирования и длины трасс от элемента интегрирования до края очага дождя в направлении на каждую станцию. На рисунке 7 показана геометрия, в которой точка А представляет произвольный элемент интегрирования с координатами (r, φ, h) , а точка В является проекцией этой точки на плоскость земли. Вид в плане на это геометрическое построение показан на рисунке 8.

РИСУНОК 7

Геометрия для определения значений усиления антенн и уровней ослабления на трассе в пределах очага дождя

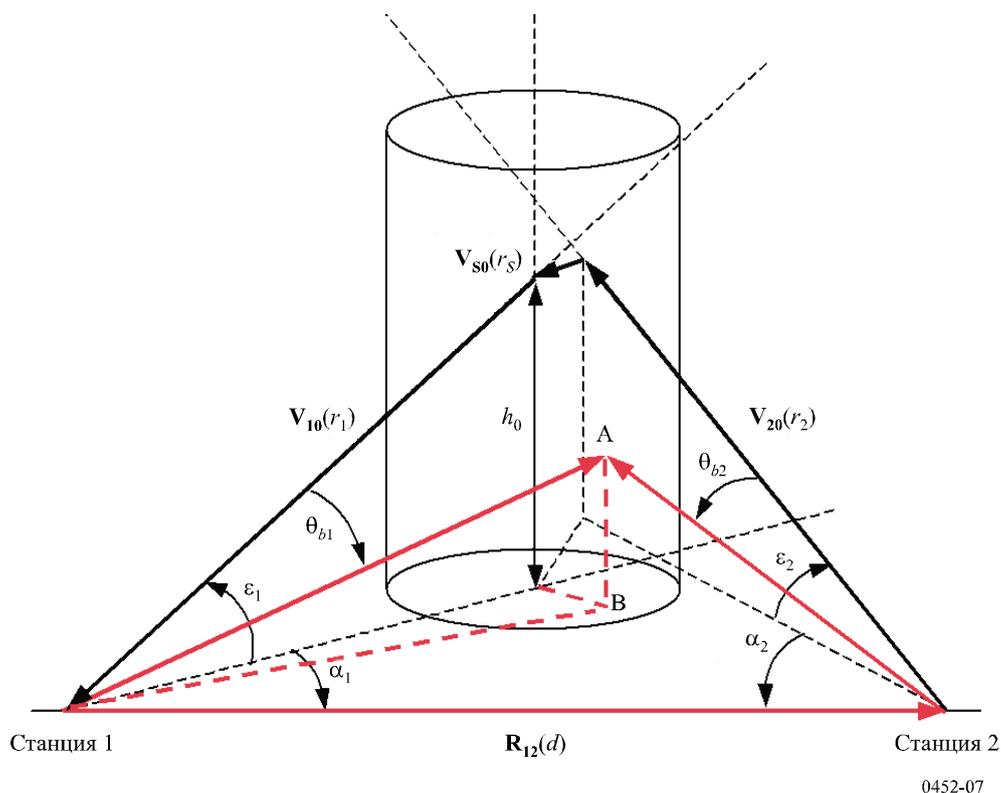
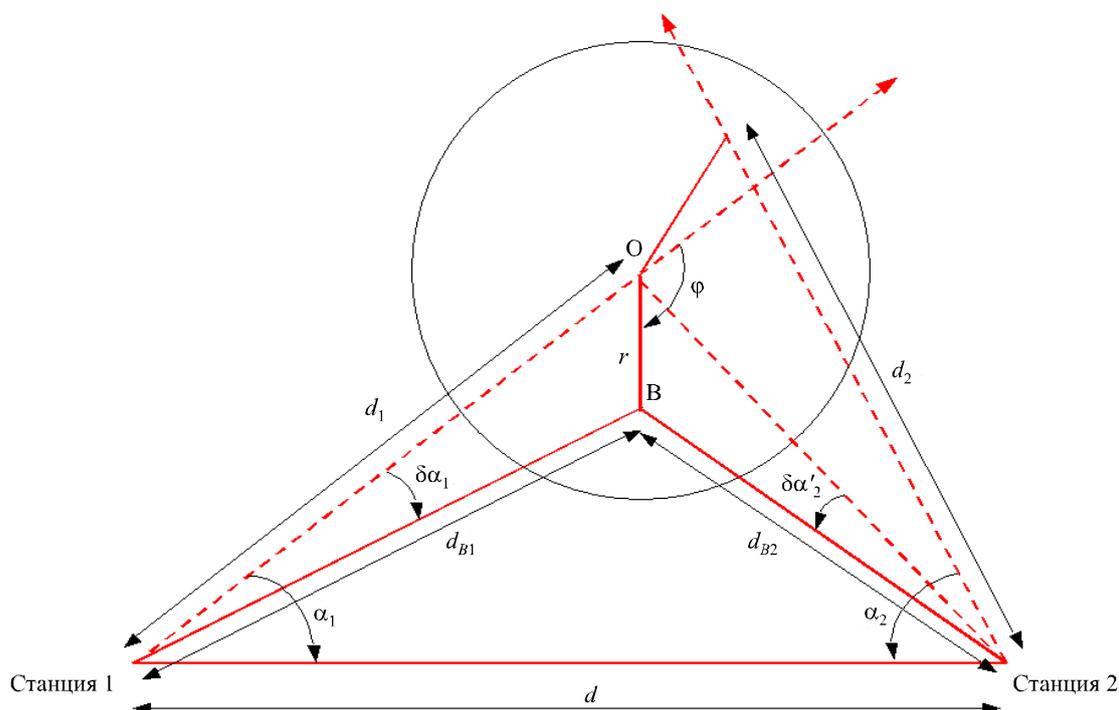


РИСУНОК 8

Вид в плане на геометрию для определения значений усиления антенн



0452-08

Рассчитаем горизонтальное расстояние от Станции 1 до точки В:

$$d_{B1} = \sqrt{r^2 + d_1^2 + 2rd_1 \cos \varphi} \quad \text{км} \quad (96)$$

и угол между этой трассой и горизонтальной проекцией оси главного лепестка антенны Станции 1:

$$\delta\alpha_1 = \arcsin\left(\frac{r \sin \varphi}{d_{B1}}\right). \quad (97)$$

Угол места точки А от Станции 1 указывается как:

$$\varepsilon_{A1} = \arctan\left(\frac{h}{d_{B1}}\right). \quad (98)$$

Вектор единичной длины от Станции 1 до точки А определяется как:

$$\mathbf{V}_{A1} = \begin{bmatrix} \cos \varepsilon_{A1} \cos(\alpha_1 - \delta\alpha_1) \\ -\cos \varepsilon_{A1} \sin(\alpha_1 - \delta\alpha_1) \\ \sin \varepsilon_{A1} \end{bmatrix}. \quad (99)$$

Определяем угол отклонения от опорной оси антенны в направлении точки (r, φ, h) для антенны Станции 1:

$$\theta_{b1} = \arccos(\mathbf{V}_{A1} \cdot \mathbf{V}_{10}). \quad (100)$$

Расстояние от Станции 1 до точки А составляет:

$$r_{A1} = \frac{d_{B1}}{\cos \varepsilon_{A1}} \quad \text{км,} \quad (101)$$

и, отмечая, что векторы \mathbf{R}_{12} , \mathbf{R}_{A2} и $\mathbf{R}_{A1} = r_{A1} \mathbf{V}_{A1}$ образуют замкнутый треугольник, вектор от Станции 2 в направлении точки А с координатами (r, φ, h) можно определить из:

$$\mathbf{R}_{A2} = \mathbf{R}_{12} - r_{A1} \mathbf{V}_{A1} \quad \text{км.} \quad (102)$$

Расстояние от Станции 2 до точки А затем вычисляется из:

$$r_{A2} = |\mathbf{R}_{A2}| \quad \text{км,} \quad (103)$$

в то время как единичный вектор от Станции 1 в направлении элемента интегрирования составляет:

$$\mathbf{V}_{A2} = \frac{\mathbf{R}_{A2}}{r_{A2}}. \quad (104)$$

Далее определяем угол отклонения от опорной оси антенны Станции 2 в направлении элемента интегрирования в точке А с координатами (r, φ, h) :

$$\theta_{b2} = \arccos(-\mathbf{V}_{A2} \cdot \mathbf{V}_{20}). \quad (105)$$

Указанный выше метод определения значений усиления антенн относится только к круговым антеннам. В случае если антенна Станции 1 будет секторной или всенаправленной, как имеет место, например, в радиовещательных системах пункт-многие пункты, для определения усиления антенны используется несколько отличающийся метод, в котором усиление меняется только в вертикальном направлении (в пределах зоны, охватываемой очагом дождя). В этом случае угол отклонения от опорной оси в вертикальном направлении определяется просто из:

$$\theta_{b1} = |\varepsilon_{A1} - \varepsilon_1|. \quad (106)$$

Аналогичным образом, если антенна Станции 2 является секторной или всенаправленной, угол отклонения от опорной оси в вертикальном направлении определяется из:

$$\theta_{b2} = |\varepsilon_{A2} - \varepsilon_2|, \quad (107)$$

где:

$$\varepsilon_{A2} = \arctan\left(\frac{h}{d_{B2}}\right) \quad (108)$$

и

$$d_{B2} = \sqrt{d^2 + d_{B1}^2 - 2d \cdot d_{B1} \cos(\alpha_1 - \delta\alpha_1)} \quad \text{км.} \quad (109)$$

Необходимо помнить, что углы отклонения от опорной оси обычно указываются в градусах, когда используются для типовых диаграмм направленности антенн, тогда как тригонометрические функции в большинстве программных пакетов обычно вычисляются в радианах. Поэтому, прежде чем эти углы использовать в процедурах интегрирования, необходимо, как правило, выполнить простое преобразование из радиан в градусы.

После этого значения усиления антенны можно получить из диаграммы направленности антенны, из максимального усиления антенны и из угла отклонения от опорной оси антенны, который является функцией местоположения в пределах очага дождя. По умолчанию могут использоваться диаграммы направленности согласно Рекомендации МСЭ-R P.620 (также МСЭ-R F.699) или МСЭ-R F.1245, при этом отмечается, что в последние боковые лепестки имеют более низкие уровни. Заметим, что для целей интегрирования требуются значения усиления в линейных единицах.

Шаг 5: Определение длин трасс в пределах очага дождя

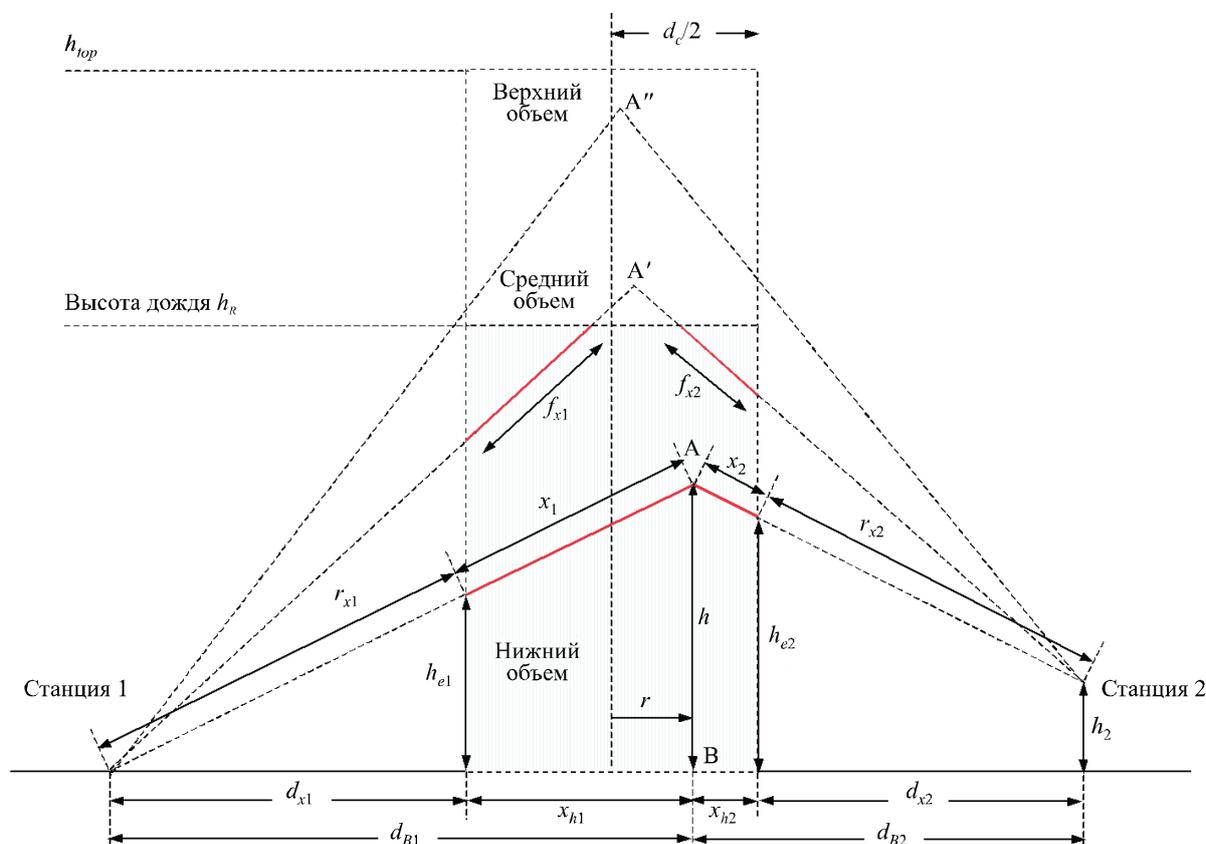
Теперь определим потери на трассе в элементе интегрирования в направлении на каждую станцию, A_1 и A_2 , которые зависят от длины трассы и от положения в пределах очага дождя.

Очаг дождя разбивается на три объема, как показано на рисунке 9. В нижнем объеме эффективная площадь рассеяния постоянна по всему очагу дождя и определяется коэффициентом отражения радара, Z_R , на уровне земли при $\zeta(h) = 1$. Трассы в пределах очага дождя в направлении на каждую станцию, x_1 и x_2 , подвержены влиянию ослабления в дожде. В среднем объеме элемент интегрирования расположен выше высоты слоя дождя, а эффективная площадь рассеяния уменьшается как функция высоты над слоем дождя со скоростью $-6,5$ дБ/км. Однако какая-то часть f каждой трассы все же пересекает очаг дождя ниже высоты слоя дождя, в зависимости от геометрии, и поэтому такие трассы подвергаются воздействию дополнительного ослабления в дожде вдоль тех участков длины трассы, $f_{x1,2}$, которые пересекают очаг дождя. В верхнем объеме элемент интегрирования расположен выше слоя дождя и ни одна из частей трасс не пересекает очаг дождя ниже высоты слоя дождя. Поэтому на такие трассы ослабление в дожде не оказывает влияния.

Длины трасс в этих объемах определяются теперь следующим образом.

РИСУНОК 9

Объемы интегрирования в пределах очага дождя



Нижний объем

В нижнем объеме элемент интегрирования всегда находится ниже высоты слоя дождя, h_R , и все трассы в пределах очага дождя подвержены влиянию ослабления в дожде, т. е.:

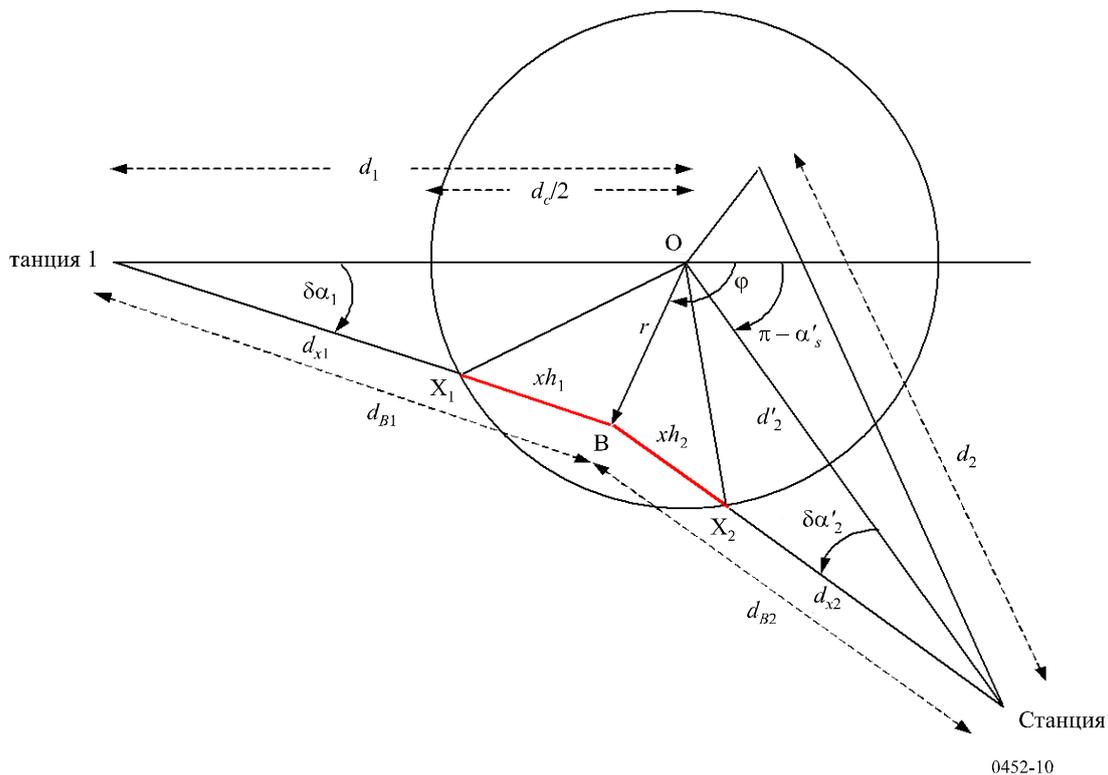
$$A_{1,2} = \gamma_{R1,2} x_{1,2} \quad \text{дБ}, \quad (110)$$

где $\gamma_{R1,2} = k_{1,2} R^{\alpha_{1,2}}$ – это погонное ослабление в дожде (дБ/км), а коэффициенты $k_{1,2}$ и $\alpha_{1,2}$ определяются как функции частоты f , поляризации τ и угла места $\epsilon_{1,2}$ трассы в Рекомендации МСЭ-R P.838. Отметим, что погонное ослабление в дожде зависит от угла места трассы и в принципе должно рассчитываться для каждого элемента интегрирования для каждого значения координат (r, φ, h) . Однако изменение в зависимости от угла места невелико и достаточно определить значения для γ_R только один раз для трасс в направлении каждой станции, основываясь на соответствующих углах места антенн.

Длины трасс r_{x1} , r_{x2} , x_1 и x_2 определяются из геометрических построений следующим образом. На рисунке 10 показан вид в горизонтальной плоскости через проекцию элемента интегрирования А в точке В на плоскости земли. Для данного расчета предполагается, что скорректированная высота h_2 Станции 2 первоначально равна нулю. Это обстоятельство учитывается далее.

РИСУНОК 10

Вид в плане на геометрические построения при рассеянии в элементе интегрирования



0452-10

Рассчитаем горизонтальное расстояние d_{x1} от Станции 1 до края очага дождя (точка X_1) с использованием теоремы косинусов (вводя отрицательный знак, поскольку это – ближайший край):

$$d_{x1} = d_1 \cos \delta\alpha_1 - \sqrt{d_1^2 \cos^2 \delta\alpha_1 - d_1^2 + \left(\frac{d_c}{2}\right)^2} \quad \text{км.} \quad (111)$$

Расстояние по наклонной трассе до края очага дождя в этом случае составляет:

$$r_{x1} = \frac{d_{x1}}{\cos \epsilon_{A1}} \quad \text{км.} \quad (112)$$

Определяем угол смещения элемента интегрирования в точке А для Станции 2:

$$\delta \alpha_2 = \arctan \left(\frac{-r \sin(\varphi + \alpha'_S)}{d'_2 + r \cos(\varphi + \alpha'_S)} \right), \quad (113)$$

где α'_S указывается по формуле

$$\alpha'_S = \arcsin \left(\frac{d}{d'_2} \sin \alpha_1 \right) \quad (114)$$

и

$$d'_2 = \sqrt{d^2 + d_1^2 - 2dd_1 \cos \alpha_1} \quad \text{км.} \quad (115)$$

Затем горизонтальное расстояние d_{x2} определяется из теоремы косинусов:

$$d_{x2} = d'_2 \cos \delta \alpha_2 - \sqrt{\left(\frac{d_c}{2} \right)^2 - d'^2_2 \sin^2 \delta \alpha_2} \quad \text{км.} \quad (116)$$

Рассчитаем расстояние по наклонной трассе r_{x2} через очаг дождя в направлении Станции 2:

$$r_{x2} = \frac{d_{x2}}{\cos \epsilon_{A2}} \quad \text{км.} \quad (117)$$

Теперь необходимо рассмотреть два случая:

Случай 1: когда Станция 1 расположена вне очага дождя, т. е. когда $d_1 > d_c / 2$. В этом случае только часть трассы от элемента интегрирования А до Станции 1 будет находиться в пределах очага дождя и, следовательно, подвергаться ослаблению;

Случай 2: когда угол места очень большой и Станция 1 расположена в пределах очага дождя, т. е. когда $d_1 \leq d_c / 2$. В этом случае вся трасса вплоть до высоты слоя дождя будет всегда находиться в пределах очага дождя и таким образом испытывать ослабление.

Длина трассы x_1 для расчета ослабления вдоль трассы по направлению к Станции 1 определяется из следующего выражения:

$$x_1 = \begin{cases} r_{A1} - r_{x1} & \text{если } d_1 > \frac{d_c}{2} \\ r_{A1} & \text{если } d_1 \leq \frac{d_c}{2} \end{cases} \quad \text{км,} \quad (118)$$

и длина трассы x_2 для расчета ослабления вдоль трассы по направлению к Станции 2 определяется из:

$$x_2 = \begin{cases} r_{A2} - r_{x2} & \text{если } d_2 > \frac{d_c}{2} \\ r_{A2} & \text{если } d_2 \leq \frac{d_c}{2} \end{cases} \quad \text{км.} \quad (119)$$

Таким образом, для случаев, когда элемент интегрирования находится ниже высоты слоя дождя, ослабление при прохождении через очаг дождя можно определить в линейных единицах из выражения:

$$A_b = \exp[-k(\gamma_{R1}x_1 + \gamma_{R2}x_2)], \quad \text{если } h \leq h_R, \quad (120)$$

где $k = 0,23026$ – константа для перевода ослабления из дБ в неперы.

Средний и верхний объемы

В этих объемах элемент интегрирования находится выше высоты слоя дождя, h_R , но некоторые участки трасс в направлении на каждую из станций могут проходить через очаг дождя на высоте ниже h_R . Это явление будет наблюдаться только в случаях, когда углы места элемента интегрирования A , $\varepsilon_{A1,2}$, меньше углов $\varepsilon_{C1,2}$, образуемых на каждой станции ближайшим верхним углом очага дождя, т. е. если

$$\varepsilon_{A1} < \varepsilon_{C1} = \arctan\left(\frac{h_R}{d_{x1}}\right) \quad \text{и} \quad \varepsilon_{A2} < \varepsilon_{C2} = \arctan\left(\frac{h_R - h_2}{d_{x2}}\right).$$

В таких случаях должно учитываться результирующее ослабление. Это особенно важно для Случая 2, выше, когда одна из антенн имеет очень большой угол места и станция расположена в пределах очага дождя.

На основании рисунка 9 высоты, на которых лучи от элемента интегрирования в точке А проходят через края очага дождя, можно определить из отношений горизонтальных расстояний от каждой станции до края очага дождя и до точки В:

$$\begin{aligned} h_{e1} &= h \cdot \frac{d_{x1}}{d_{B1}} && \text{км.} && (121) \\ h_{e2} &= (h - h_2) \cdot \frac{d_{x2}}{d_{B2}} + h_2 \end{aligned}$$

Участки длины трасс $f_{x1,2}$, которые приходятся на очаг дождя, можно определить из отношений:

$$f_{x1,2} = \begin{cases} x_{1,2} \left(\frac{h_R - h_{e1,2}}{h - h_{e1,2}} \right) & \text{если } h > h_R > h_{e1,2} \quad \text{и} \quad \varepsilon_{A1,2} < \varepsilon_{C1,2} && \text{км.} && (122) \\ 0 & \text{в противном случае} \end{cases}$$

В заключение рассчитаем ослабление в линейных единицах для случаев, когда элемент интегрирования находится выше высоты слоя дождя, h_R :

$$A = \exp[-k\{6,5(h - h_R) + \gamma_{R1}f_{x1} + \gamma_{R2}f_{x2}\}] \quad \text{для } h \geq h_R. \quad (123)$$

Этот шаг далее определяет подынтегральное выражение для передаточной функции рассеяния.

Шаг 6: Ослабление вне очага дождя

В используемой здесь структуре дождь ограничивается только границами очага дождя с диаметром d_c , определяемым из геометрии согласно шагу 2, а интенсивность дождевых осадков считается одинаковой в пределах очага дождя. В общем случае дождь будет распространяться и за пределы этой области, причем интенсивность его уменьшается по мере увеличения расстояния от центра очага, и это следует учитывать. Однако если станция расположена внутри очага дождя, то для такой станции внешнее ослабление за счет дождя приниматься во внимание не будет. Кроме того, если элемент интегрирования находится достаточно высоко над слоем дождя, так что никакая часть трассы до любой из станций не проходит через очаг дождя, в этом случае внешнее ослабление вдоль такой трассы не учитывается.

В качестве приближения предполагается, что интенсивность дождя вне очага осадков снижается при увеличении масштабируемого расстояния, определяемого как:

$$r_m = 600R^{-0,5}10^{-(R+1)^{0,19}} \quad \text{км.} \quad (124)$$

Для случая рассеяния ниже высоты слоя дождя рассчитаем ослабление вне очага дождя, используя следующее выражение:

$$A_{ext1,2} = \begin{cases} \frac{\gamma_{R1,2} r_m}{\cos \varepsilon_{A1,2}} \left[1 - \exp\left(-\frac{d_{x1,2}}{r_m}\right) \right] & \text{если } d_{1,2} > \frac{d_c}{2} \text{ и } f_{x1,2} \neq 0 \\ 0 & \text{если } d_{1,2} \leq \frac{d_c}{2} \text{ или } f_{x1,2} = 0 \end{cases} \quad \text{дБ,} \quad (125)$$

т. е. ослабление вдоль любой трассы принимается равным нулю, если соответствующая станция расположена в пределах очага дождя [$d_{1,2} \leq d_c / 2$] или если элемент интегрирования находится над очагом дождя и никакая часть трассы не проходит через очаг дождя, и это определяется тем, равны ли нулю участки трасс $f_{x1,2}$.

Шаг 7: Численное интегрирование передаточной функции рассеяния

Интегрирование делится на две части, а именно, для рассеяния ниже высоты слоя дождя и для рассеяния выше высоты слоя дождя:

$$C_b = \int_{h_{\min}}^{h_R} \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{d_c}{2}} \frac{G_1 G_2}{r_{A1}^2 r_{A2}^2} \exp[-k(\gamma_{R1} x_1 + \gamma_{R2} x_2 + A_{ext1} + A_{ext2})] \cdot r dr d\varphi dh \quad (126)$$

$$C_a = \int_{h_R}^{h_{\text{top}}} \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{d_c}{2}} \frac{G_1 G_2}{r_{A1}^2 r_{A2}^2} \exp[-k(6,5(h - h_R) + \gamma_{R1} f_{x1} + \gamma_{R2} f_{x2} + A_{ext1} + A_{ext2})] \cdot r dr d\varphi dh, \quad (127)$$

где значения усиления антенн указываются в линейных единицах как функции углов отклонения от опорной оси, $\theta_{b1,2}(r, \varphi, h)$.

Интегрирование в цилиндрических координатах осуществляется по диапазонам значений: для r от 0 до радиуса очага дождя, $d_c/2$, и для φ от 0 до 2π . Некоторые ограничения могут налагаться на третью переменную интегрирования, h , – высоту в пределах очага дождя. Минимальная высота, h_{\min} , определяется видимостью очага дождя от каждой из станций. Если вблизи любой из станций будет иметь место экранирование местностью, то рассеяние от высот в пределах очага дождя, которые не видны со стороны любой из станций, следует исключить из интегрирования. Таким образом, минимальная высота для интегрирования может быть определена исходя из углов горизонта для каждой станции как:

$$h_{\min} = \max(d_{x1} \tan \varepsilon_{H1}, d_{x2} \tan \varepsilon_{H2}) \quad \text{км.} \quad (128)$$

Отметим, что здесь используются локальные значения, поскольку любое соответствующее экранирование из-за кривизны Земли для нулевых значений угла места уже учтено при определении углов отклонения от опорной оси антенны.

Для сведения к минимуму требований к вычислениям можно определить максимальную высоту для процесса интегрирования, h_{top} , поскольку в общем случае нет необходимости интегрировать эффективную зону рассеяния на высотах, выше которых уровни боковых лепестков антенн существенно снижаются. По умолчанию предполагается, что высота, выше которой интегрирование можно закончить без потери точности, составляет 15 км.

Численное интегрирование: Существует множество методов численного интегрирования, а в многочисленных математических прикладных программах содержатся встроенные функции интегрирования, которыми можно эффективно пользоваться. В случаях когда пользователь желает разработать специализированный пакет программ на других языках программирования, оказались эффективными методы, основанные на приемах итеративного деления пополам (бисекции). Одним из таких приемов является метод Ромберга, который является вариацией высшего порядка основной формулы трапеций (т. е. формулы Симпсона) для интегрирования посредством последовательного деления пополам интервалов интегрирования.

В интегрировании Ромберга используется комбинация двух численных методов для расчета приближенного представления собственного интеграла, т. е.:

$$I = \int_a^b y(x) dx.$$

Для расчета последовательности приближений к интегралу с интервалами между оценками функции, разделяемыми на два в промежутках между членами, применяется расширенная формула трапеций. В этом случае для экстраполяции этой последовательности до интервала нулевой длительности используется полиномиальная экстраполяция. Данный метод можно кратко описать с помощью цикла псевдокода:

Индекс = 1

WHILE (когда) *estimated_error* (ожидаемая погрешность) > *desired_error* (желаемая погрешность) DO (произведите действие)

S(Индекс) = Приближение по формуле трапеций с использованием интервалов $2^{\text{Индекс}}$

I = Полиномиальная экстраполяция значений *S*

Индекс = *Индекс* + 1

ENDWHILE (оператор END)

Расширенная формула трапеций

Приближение к интегралу можно получить путем линейной интерполяции между $N + 1$ равноотстоящих абсцисс (x_i, y_i) :

$$I \approx T^N = h(N) \left(\frac{1}{2} y_0 + y_1 \cdots y_{N-1} + \frac{1}{2} y_N \right),$$

где:

$$h(N) = \frac{b-a}{N}: \text{ интервал между абсциссами.}$$

Число интервалов можно удвоить посредством использования рекурсии:

$$T^{2N} = \frac{1}{2} T^N + h(2N)(y_1 + y_3 \cdots y_{N-3} + y_{N-1}).$$

Метод Ромберга рекурсивно создает последовательность $S(i) = T^{2^i}$.

Полиномиальная экстраполяция: В пределе погрешность расширенного трапецеидального приближения к значению I представляет собой многочлен относительно h^2 , т. е.:

$$I = T^N + \varepsilon^N,$$

где

$$\varepsilon^N \cong P(h^2(N)),$$

а

P : это неизвестный многочлен.

Последовательность трапецеидальных приближений, $T^N = I - \varepsilon^N$, также является многочленом относительно h^2 , и поэтому полиномиальная экстраполяция может использоваться для оценки предела при $h \rightarrow 0$. Если имеются m трапецеидальных приближений, то единственный многочлен степени $M-1$ может соответствовать точкам $(h^2(n), T^n)$ при $n=1, 2, 4, 8, \dots, 2^{M-1}$. Оценка этого единственного многочлена при $h=0$ дает приближение к пределу трапецеидального метода.

Обычно для расчета значения многочлена при $h=0$ используется метод Невилля. Метод Невилля является эффективным методом; он дает оценку погрешности, которая может использоваться для завершения интегрирования Ромберга. Этот метод является последовательным приближением линейной интерполяции к полиномиальной интерполяции Лагранжа высших степеней. Метод Лагранжа можно описать следующим образом. Для $M+1$ точек (x_i, y_i) многочлен степени m можно определить как линейную комбинацию базисных функций:

$$P(x) \equiv \sum_{i=0}^n y_i L_i(x) \equiv \sum_{i=0}^n y_i \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq i}}^n \frac{(x-x_k)}{(x_i-x_k)},$$

т. е.

$$L_i(x) = \frac{(x-x_0)\dots(x-x_{i-1})(x-x_{i+1})\dots(x-x_n)}{(x_i-x_0)\dots(x_i-x_{i-1})(x_i-x_{i+1})\dots(x_i-x_n)}.$$

Чтобы найти решение при $x=0$, данный метод интерполяции требует знания всех ординат y_i , и для решения масштабных задач он неэффективен, поскольку при итерации до высших порядков не использует прежние интерполяции. Метод Невилля представляет собой рекурсивный процесс, основанный на соотношении между одним приближением к многочлену и его двумя предыдущими приближениями. Таким образом, для любых двух точек (x_k, y_k) имеется единственный многочлен степени 0, т. е. прямая линия, проходящая через эти две точки, $P_k = y_k$. Затем выполняется вторая итерация, в которой многочлен соответствует парам точек, а именно P_{12}, P_{23}, \dots , и эта процедура повторяется до построения пирамиды приближений:

$$\begin{array}{cccc} P_1 & & & \\ & P_{12} & & \\ P_2 & & P_{123} & \\ & P_{23} & & P_{1234} \\ P_3 & & P_{234} & \\ & P_{34} & & \\ P_4 & & & \end{array}$$

После этого окончательный результат можно представить как:

$$P_{i(i+1)...(i+m)} = \frac{(x - x_{i+m})P_{i(i+1)...(i+m-1)} + (x_i - x)P_{(i+1)(i+2)...(i+m)}}{x_i - x_{i+m}}.$$

Таким образом, метод Невилля – это рекурсивный процесс для построения пирамиды по столбцам при использовании эффективного метода расчетов.

На практике полиномиальная экстраполяция становится нестабильной, когда подгоняется большое число точек, и поэтому, как правило, при интегрировании Ромберга используется четвертая степень полиномиальной экстраполяции, подходящая для последних пяти трапецеидальных приближений.

С помощью методов численного интегрирования, таких как методы, использующие приемы бисекции, итерация производится до тех пор, пока не будет достигнут критерий точности; в соответствии с этим методом итерация прекращается, когда разность между последовательными итерациями меньше, чем предварительно заданная доля предыдущего результата. Обычно эта доля лежит в пределах между 10^{-3} и 10^{-6} , причем последнее значение близко к возможностям 32-битовых процессоров. Следует проявлять осторожность при использовании больших значений за пределами этого диапазона, поскольку могут возрасти ошибки в величинах вычисленных потерь. В качестве общего руководства установлено, что хорошим компромиссом между точностью и скоростью вычислений является значение 10^{-4} .

Для проведения трехмерного интегрирования по объему в очаге дождя требуются три вложенных численных интегрирования, в цилиндрических координатах, например с внешним интегрированием по параметру высоты h . Для этого интегрирования требуется интеграл по азимутальному параметру φ при определенном значении h , который, в свою очередь, требует интеграла по параметру радиуса r для конкретных значений (h, φ).

Следует отметить, что для достижения требуемой точности, как правило, необходимо выполнить множество итераций передаточной функции рассеяния, особенно в случаях, когда коэффициенты усиления антенн велики и произведения коэффициентов усиления могут колебаться по диаметру очага дождя на 60 дБ или более. Поэтому время вычисления может составлять множество десятков минут и даже часов для более крайних случаев, несмотря на применение быстродействующих процессоров.

Версию компьютерной программы данной методики, написанной в Фортране, с использованием метода Ромберга, а также версию, написанную в системе Маткад, использующую встроенные средства интегрирования, можно получить в Бюро радиосвязи.

Шаг 8: Определение других коэффициентов потерь

Рассчитаем отклонение от релейского рассеяния, используя уравнение (58) для угла рассеяния φ_S , определяемого уравнением (73).

Рассчитаем ослабление вдоль трасс, обусловленное поглощением в атмосферных газах, с использованием данных Приложения 2 к Рекомендации МСЭ-R P.676 при выборе значений погонного ослабления γ_o и γ_w , а также эквивалентных высот h_o и h_w для сухого воздуха и водяных паров, соответственно. Уровни ослабления определяются с использованием следующих выражений для ослабления на трассе между двумя высотами над уровнем моря, причем верхний уровень высоты определяется высотой точки квазипересечения осей главных лепестков двух антенн. Этот метод является приближением, так как фактическое ослабление в газах колеблется для каждого элемента рассеяния в пределах объема рассеяния. Однако поскольку ослабление в газах – это, как правило, незначительная составляющая в общих потерях передачи, и ее изменчивость невелика по сравнению со значениями неопределенности других параметров, таких как уровни интенсивности дождевых осадков, высоты слоя дождя и геометрия самого очага дождя, такое упрощение считается допустимым. Рассматриваемый ниже метод позволяет получить оценки относительно ослабления в газах с достаточной для общей процедуры точностью.

Нижние уровни высот для каждой станции определяются локальными значениями $h_{1_loc} = h_{2_loc}$. Верхний уровень высоты h_p – это высота точки квазипересечения с учетом кривизны Земли, т. е. локальное значение, вычисляемое из:

$$h_p = h_0 + \sqrt{d_1^2 + r_{eff}^2} - r_{eff} + h_c \quad \text{км.} \quad (129)$$

Для углов места от 5° до 90° ослабление между двумя высотами определяется из разности общих уровней ослабления на наклонной трассе от каждой высоты:

$$A_{o_i} = \frac{\gamma_o h_o - \gamma_o h_o \left[\exp\left(-\frac{h_{i_loc}}{h_o}\right) - \exp\left(-\frac{h_p}{h_o}\right) \right]}{\sin \epsilon_{i_loc}} \quad \text{дБ,} \quad (130)$$

$$A_{w_i} = \frac{\gamma_w h_o - \gamma_w h_o \left[\exp\left(-\frac{h_{i_loc}}{h_w}\right) - \exp\left(-\frac{h_p}{h_w}\right) \right]}{\sin \epsilon_{i_loc}} \quad \text{дБ,} \quad (131)$$

где индекс i относится к каждой из двух станций, а ϵ_{i_loc} – это локальные углы места каждой антенны.

Плотность водяных паров, ρ , используемая для определения погонного ослабления γ_w , является гипотетическим значением для уровня моря, вычисляемым из значения для уровня земли на станциях (можно предположить, что эти значения одинаковы):

$$\rho = \rho_g \exp\left(\frac{h_{i_loc}}{2}\right) \quad \text{г/м}^3. \quad (132)$$

Для углов места от 0° до 5° необходимо учитывать явления рефракции. Углы места для верхней трассы определяются из:

$$\epsilon'_i = \arccos\left(\frac{h_1 + r_{eff}}{h_p + r_{eff}} \cos \epsilon_{i_loc}\right). \quad (133)$$

Затем ослабление на трассе рассчитывается из следующих выражений:

Ослабление для сухого воздуха:

$$A_{o_i} = \gamma_o \sqrt{h_o} \left[\frac{\sqrt{h_{i_loc} + r_{eff}} \cdot F\left(\tan \epsilon_i \sqrt{\frac{h_{i_loc} + r_{eff}}{h_o}}\right) \exp\left(-\frac{h_{i_loc}}{h_o}\right)}{\cos \epsilon_{i_loc}} - \frac{\sqrt{h_p + r_{eff}} \cdot F\left(\tan \epsilon'_i \sqrt{\frac{h_p + r_{eff}}{h_o}}\right) \exp\left(-\frac{h_p}{h_o}\right)}{\cos \epsilon'_i} \right] \quad \text{дБ} \quad (134)$$

и ослабление для водяных паров:

$$A_{w_i} = \gamma_w \sqrt{h_w} \left[\frac{\sqrt{h_{i_loc} + r_{eff}} \cdot F \left(\tan \varepsilon_i \sqrt{\frac{h_{i_loc} + r_{eff}}{h_w}} \right) \exp \left(-\frac{h_{i_loc}}{h_w} \right)}{\cos \varepsilon_{i_loc}} - \frac{\sqrt{h_p + r_{eff}} \cdot F \left(\tan \varepsilon'_i \sqrt{\frac{h_p + r_{eff}}{h_w}} \right) \exp \left(-\frac{h_p}{h_w} \right)}{\cos \varepsilon'_i} \right] \quad \text{дБ,} \quad (135)$$

где функция, F , определяется как:

$$F(x) = \frac{1}{0,661x + 0,339\sqrt{x^2 + 5,51}}. \quad (136)$$

Учитывается также любое соответствующее рассогласование по поляризации, M .

Шаг 9: Определение кумулятивного распределения потерь передачи

Для каждой пары значений интенсивности дождевых осадков и высоты слоя дождя рассчитываем потери передачи в соответствии с шагами 5–8, используя следующее выражение:

$$L = 208 - 20 \log f - 10 \log Z_R - 10 \log(C_b + C_a) + 10 \log S + A_g - M \quad \text{дБ.} \quad (137)$$

После того как были рассчитаны все возможные комбинации значений интенсивности дождевых осадков и высоты слоя дождя, результирующие значения потерь передачи (дБ) округляются до ближайшего большего целого числа дБ (с использованием, например, функции *округления сверху*), а вероятности (в процентном выражении) всех тех комбинаций, которые приводят к одним и тем же потерям, суммируются для получения общей вероятности для каждого уровня потерь передачи. Результирующая функция плотности вероятности далее преобразуется в соответствующее кумулятивное распределение потерь передачи, путем суммирования процентов для возрастающих уровней потерь.

Дополнение 1 к Приложению 1

Радиометеорологические данные, необходимые для процедуры прогнозирования в условиях ясного неба

1 Введение

Процедуры прогнозирования в условиях ясного неба основываются на радиометеорологических данных, позволяющих учесть в прогнозах изменчивость основных местных метеорологических параметров. Эти данные представлены в виде карт, которые приводятся в настоящем Дополнении.

2 Карты изменения данных о рефракции радиоволн по вертикали

Для прогнозирования в глобальных масштабах радиометеорология трассы в условиях ясного неба описывается с точки зрения непрерывных (долгосрочных) механизмов помех с помощью среднегодового значения параметра ΔN (вертикальный градиент индекса рефракции на первом 1 км атмосферы), а с точки зрения аномальных (краткосрочных) механизмов – процентом времени, $\beta_0\%$, в течение которого градиент индекса рефракции в нижних слоях атмосферы остается ниже -100 -единиц/км. Эти параметры составляют приемлемую основу, на которой построена модель механизмов распространения в условиях ясного неба, описанная в п. 2 Приложения 1. В настоящем Дополнении представлены данные для ряда этих величин, которые можно использовать при составлении прогнозов на год и для наихудшего месяца:

- на рисунке 11 представлены среднегодовые данные о параметре ΔN ;
- на рисунке 12 даны ΔN -контуры, соответствующие максимальным среднемесячным значениям этого параметра.

РИСУНОК 11
Среднегодовые значения ΔN

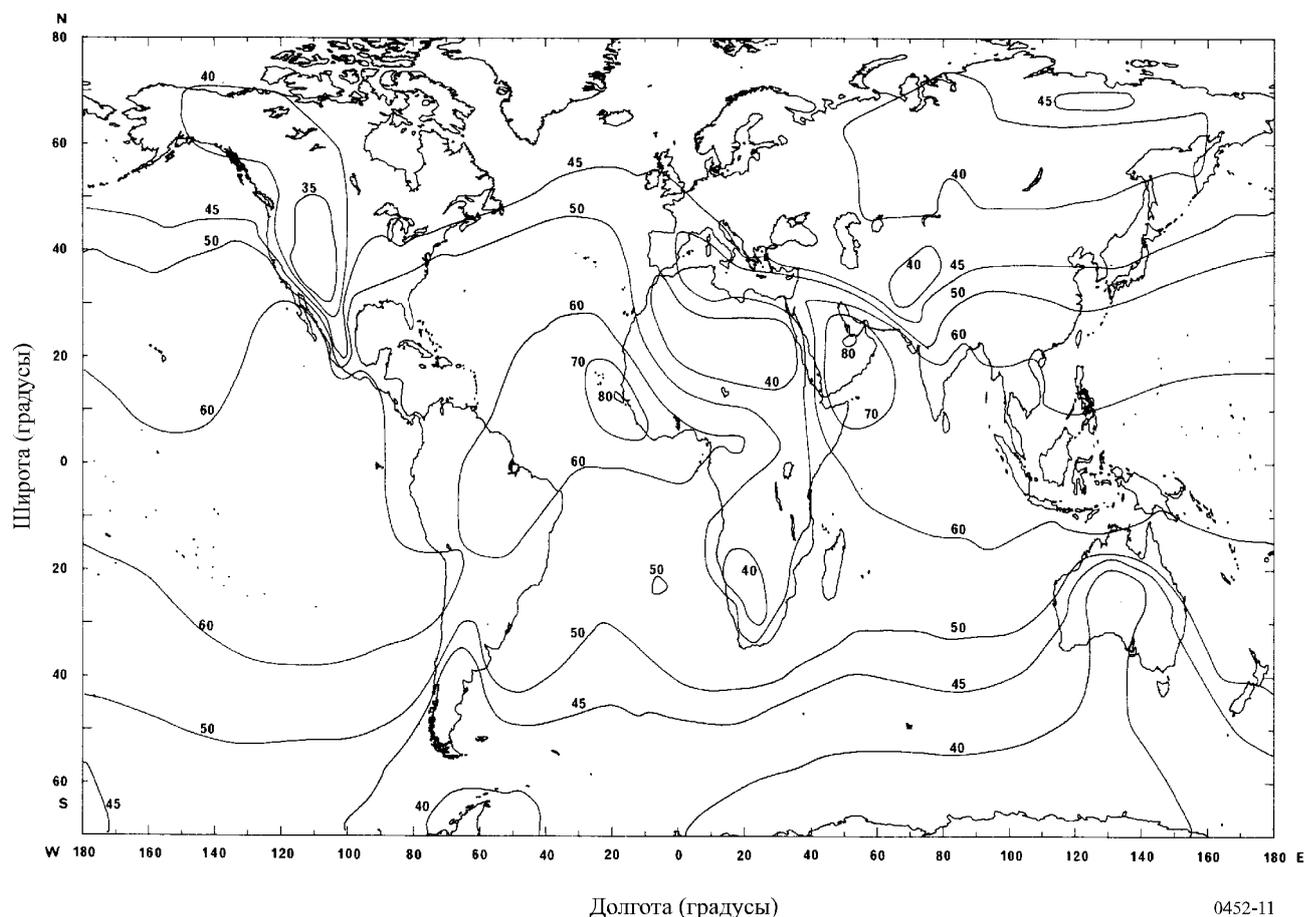
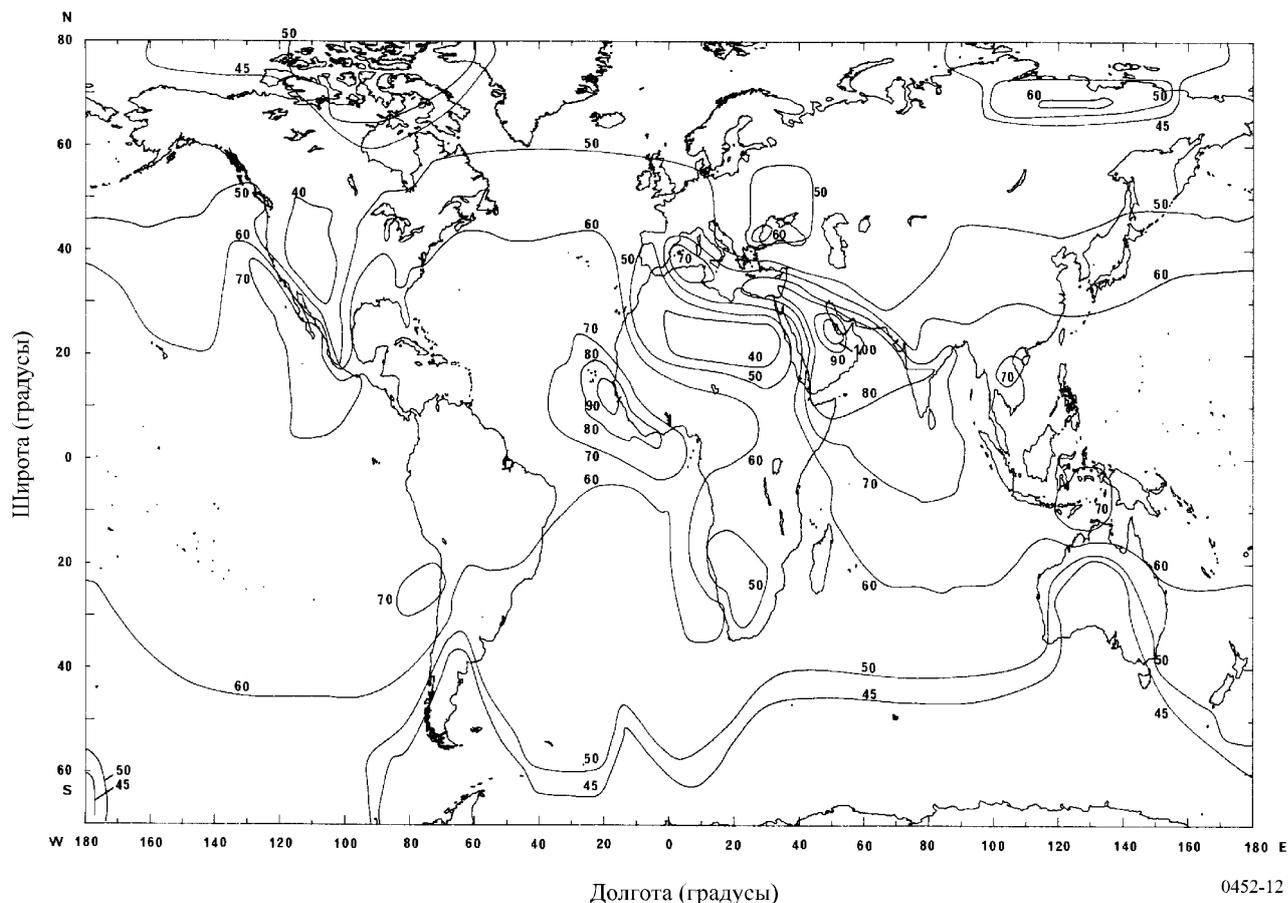


РИСУНОК 12

Максимальные среднемесячные значения ΔN (прогнозы для наихудшего месяца)

0452-12

3 Карта показателя преломления поверхности, N_0

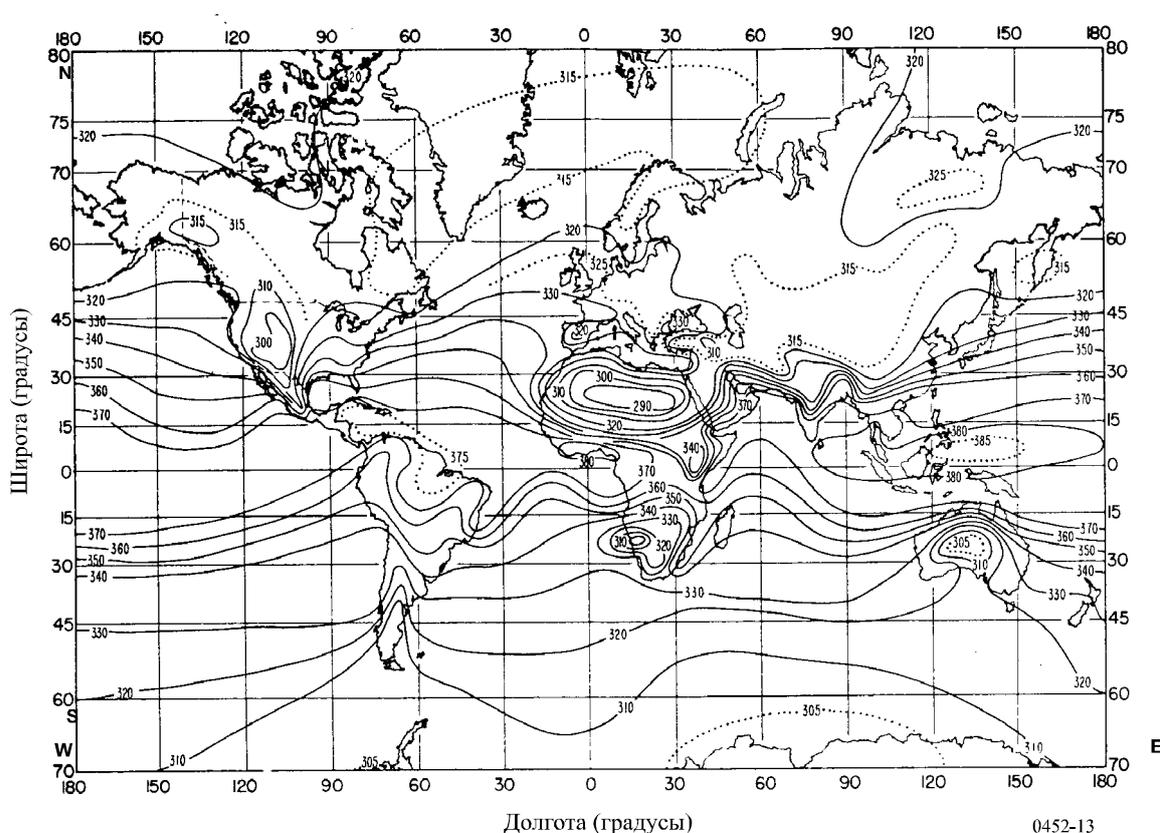
На рисунке 13 представлена карта среднего показателя преломления над уровнем моря, N_0 , используемая в модели тропосферного рассеяния.

4 Представление карт в виде компьютерных баз данных

Для компьютерной реализации процедур прогнозирования удобно представить эти карты в цифровой форме и преобразовать их в простые базы данных, доступ к которым может осуществляться с помощью программного обеспечения.

Для представления глобальных карт индекса рефракции в цифровом виде предложено представить контуры в виде двумерных массивов с интервалами дискретности по широте и долготе $0,5^\circ \times 0,5^\circ$. Для того чтобы избежать разрывов в прогнозах при небольших изменениях в местоположении или расстоянии, значения каждого элемента массива следует определять путем интерполяции между контурами.

РИСУНОК 13
Индекс рефракции, N_0 , у поверхности моря



Дополнение 2 к Приложению 1

Анализ профиля трассы

1 Введение

Для анализа профиля трассы необходимо знать высотный профиль местности над средним уровнем моря. В таблице 7 приведены необходимые для моделей распространения параметры, которые дает анализ профиля трассы.

2 Построение профиля трассы

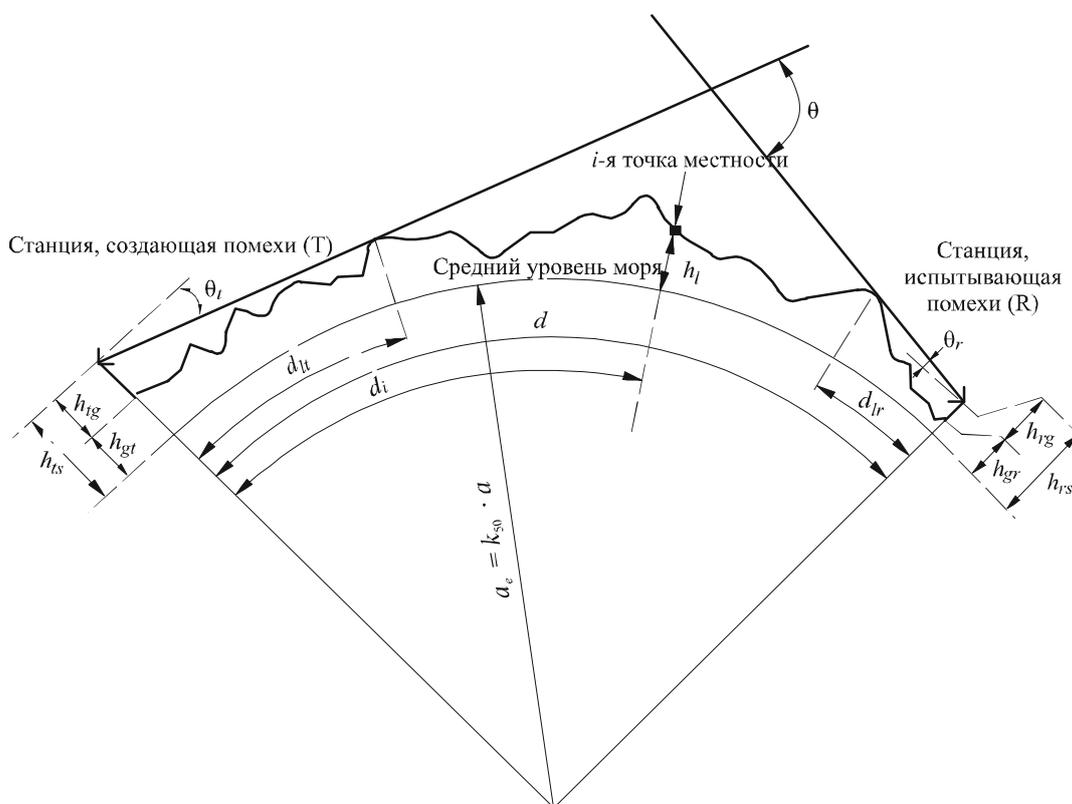
Основываясь на географических координатах станции, создающей помехи (φ_s, ψ_s), и станции, испытывающей эти помехи (φ_r, ψ_r), следует определить высоты местности (над средним уровнем моря) вдоль трассы по дуге большого круга, используя для этого топографическую базу данных или соответствующие крупномасштабные контурные карты. Расстояние между точками профиля должно, по мере возможности, захватывать основные черты местности. Как правило, подходят приращения расстояния между 30 м и 1 км. В целом целесообразно использовать приращение расстояний большей длины для более длинных трасс. Профиль должен включать в качестве начальной и конечной точки высоты над поверхностью земли станции, создающей помехи, и станции, испытывающей эти помехи. В представленных далее уравнениях при необходимости учитывается кривизна земной поверхности с помощью значения a_e , определяемого из уравнения (6а).

Хотя вариант с равноотстоящими точками профиля является предпочтительным, можно использовать и метод с неравноотстоящими точками профиля. Это может оказаться полезным, когда профиль берется из цифровой карты горизонталей высот. Вместе с тем, следует отметить, что настоящая Рекомендация была разработана на основании испытаний с использованием равноотстоящих точек профиля; информация о влиянии неравноотстоящих точек на точность отсутствует.

В настоящей Рекомендации точка профиля, соответствующая высоте станции, создающей помехи, принята за нулевую точку, а точка, соответствующая станции, испытывающей помехи, – за n -ую. Таким образом, профиль состоит из $n + 1$ точки. На рисунке 14 дается пример высотного профиля местности над средним уровнем моря, показывающий различные связанные с реальной местностью параметры.

РИСУНОК 14

Пример профиля (загоризонтной) трассы



Примечание 1. – Показанное значение угла θ , является отрицательным.

В таблице 7 определены параметры, используемые или полученные в ходе анализа профиля трассы.

ТАБЛИЦА 7
Определение параметров профиля трассы

Параметр	Описание
a_e	Эквивалентный радиус Земли (км)
d	Расстояние на трассе по дуге большого круга (км)
d_i	Расстояние вдоль дуги большого круга от станции, создающей помехи, до i -й точки поверхности (км)
d_{ii}	Интервал приращения для регулярных данных профиля трассы (км)
f	Частота (ГГц)
λ	Длина волны (м)
h_{ts}	Высота (м) антенны станции, создающей помехи, над средним уровнем моря (нсум)
h_{rs}	Высота антенны станции, испытывающей помехи (м) (нсум)
θ_t	Для загоризонтной трассы угол места по отношению к горизонту над местной горизонталью (мрад), измеренный со стороны антенны, создающей помехи. Для трассы прямой видимости это должен быть угол места, измеренный со стороны антенны, испытывающей помехи.
θ_r	Для загоризонтной трассы угол места по отношению к горизонту над местной горизонталью (мрад), измеренный со стороны антенны, испытывающей помехи. Для трассы прямой видимости это должен быть угол места, измеренный со стороны антенны, создающей помехи.
θ	Угловое расстояние на трассе (мрад)
h_{st}	Высота гладкой поверхности Земли (нсум) в месте размещения станции, создающей помехи (м)
h_{sr}	Высота гладкой поверхности Земли (нсум) в месте размещения станции, испытывающей помехи (м)
h_i	Высота i -й точки земной поверхности над средним уровнем моря (м) h_0 : высота станции, создающей помехи h_n : высота станции, испытывающей помехи
h_m	Неровность земной поверхности (м)
h_{te}	Эффективная высота антенны, создающей помехи (м)
h_{re}	Эффективная высота антенны, испытывающей помехи (м)

3 Длина трассы

Длина трассы может быть получена при использовании геометрии дуги большого круга от географических координат станции, создающей помехи, (φ_t, ψ_t), и станции, испытывающей помехи (φ_r, ψ_r). В качестве альтернативы длину трассы можно определить исходя из профиля трассы.

В общем случае длину трассы, d (км), можно вычислить по данным о профиле трассы:

$$d = \sum_{i=1}^n (d_i - d_{i-1}) \quad \text{км}, \quad (138)$$

однако если профиль трассы представлен в дискретном виде с постоянным интервалом приращения, то это выражение упрощается до:

$$d = n \cdot d_{ii} \quad \text{км}, \quad (139)$$

где d_{ii} – интервал приращения для трассы (км).

4 Классификация трасс

Трасса может быть классифицирована в качестве трассы в пределах прямой видимости либо загоризонтной трассы только для определения расстояний d_{lt} и d_{lr} , и углов места θ_l и θ_r , см. далее.

По профилю трассы необходимо определить, является ли трасса трассой в пределах прямой видимости либо загоризонтной трассой, основываясь на значении медианного эквивалентного радиуса Земли, a_e , представленного в уравнении (6а).

Трасса считается загоризонтной, если ее угол места по отношению к физическому горизонту со стороны антенны, создающей помехи (относительно местной горизонтали), больше угла (опять-таки относительно горизонтали в месте расположения мешающей антенны), под которым видна антенна, испытывающая помехи.

Критерий принадлежности трассы к категории загоризонтных следующий:

$$\theta_{\max} > \theta_{ld} \quad \text{мрад,} \quad (140)$$

где:

$$\theta_{\max} = \max_{i=1}^{n-1} (\theta_i) \quad \text{мрад,} \quad (141)$$

θ_i : угол места по отношению к i -й точке поверхности

$$\theta_i = \frac{h_i - h_{ts}}{d_i} - \frac{10^3 d_i}{2 a_e} \quad \text{мрад,} \quad (142)$$

где:

h_i : высота i -й точки земной поверхности (м) над средним уровнем моря;

h_{ts} : высота антенны, создающей помехи (м), над средним уровнем моря;

d_i : расстояние от антенны, создающей помехи, до i -го элемента поверхности (км),

$$\theta_{ld} = \frac{h_{rs} - h_{ts}}{d} - \frac{10^3 d}{2 a_e} \quad \text{мрад,} \quad (143)$$

где:

h_{rs} : высота антенны, испытывающей помехи (м), над средним уровнем моря;

d : общее расстояние по дуге большого круга (км);

a_e : медианное значение эквивалентного радиуса Земли, соответствующего рассматриваемой трассе (уравнение (6а)).

5 Вывод параметров исходя из профиля трассы

5.1 Загоризонтные трассы

В таблице 7 даны параметры, которые необходимо получить исходя из профиля трассы.

5.1.1 Угол места горизонта, θ_r , со стороны антенны, создающей помехи

Угол места горизонта со стороны антенны, создающей помехи, – это максимальный угол места горизонта для антенны, получаемый с помощью уравнения (141), применяемого к $n - 1$ значениям высоты профиля местности.

$$\theta_t = \theta_{\max} \quad \text{мрад,} \quad (144)$$

где θ_{\max} определяется с помощью уравнения (141).

5.1.2 Расстояние до горизонта, d_{lt} , от антенны, создающей помехи

Расстояние до горизонта – это минимальное расстояние от передатчика, в месте расположения которого с помощью уравнения (141) рассчитывается максимальный угол места горизонта со стороны антенны.

$$d_{lt} = d_i \quad \text{км} \quad \text{при } \max(\theta_j). \quad (145)$$

5.1.3 Угол места горизонта, θ_r , со стороны антенны, испытывающей помехи

Угол места горизонта со стороны приемной антенны – это максимальный угол места горизонта со стороны антенны, получаемый с помощью уравнения (141), применяемого к $n - 1$ значениям высоты профиля местности.

$$\theta_r = \max_{j=1}^{n-1}(\theta_j) \quad \text{мрад}, \quad (146)$$

$$\theta_j = \frac{h_j - h_{rs}}{d - d_j} - \frac{10^3 (d - d_j)}{2 a_e} \quad \text{мрад}. \quad (147)$$

5.1.4 Расстояние до горизонта, d_{lr} , от антенны, испытывающей помехи

Расстояние до горизонта – это минимальное расстояние от приемника, в месте расположения которого с помощью уравнения (141) рассчитывается максимальный угол места горизонта со стороны антенны.

$$d_{lr} = d - d_j \quad \text{км} \quad \text{при } \max(\theta_j). \quad (148)$$

5.1.5 Угловое расстояние θ (мрад)

$$\theta = \frac{10^3 d}{a_e} + \theta_t + \theta_r \quad \text{мрад}. \quad (149)$$

5.1.6 Модель "гладкой поверхности Земли" и эффективные высоты антенн

5.1.6.1 Общие положения

Для того чтобы определить эффективные высоты антенн и соответствующим образом оценить неровность профиля трассы, необходимо иметь модель "гладкой поверхности Земли", которая служила бы эталонной плоскостью, относительно которой, по-видимому, наблюдается неровный рельеф трассы. При наличии такой модели можно получить значение параметра, который называется неровностью земной поверхности (п. 5.1.6.4), и эффективные высоты антенн станций, создающей и испытывающей помехи.

5.1.6.2 Исключения

В случае полностью "морских" трасс, т. е. при $\omega \geq 0,9$, и когда горизонты обеих антенн находятся на поверхности моря, расчет параметров гладкой земной поверхности не обязателен. В этом случае за эталонную плоскость можно принять уровень моря (или другого водоема), усредненный по всей длине трассы, неровность земной поверхности можно принять равной 0 м, а эффективные высоты антенн будут равны их фактическим высотам над поверхностью моря.

Для всех остальных трасс необходимо использовать процедуру описания гладкой земной поверхности, подробно описанную в п. 5.1, а эффективные высоты антенн и неровность земной поверхности определять в соответствии с п. 5.1.6.4.

5.1.6.3 Процедура получения гладкой земной поверхности

Получить аппроксимацию высотного профиля над средним уровнем моря в виде прямой линии:

$$h_{si} = h_{st} + m \cdot d_i \quad \text{м}, \quad (150)$$

где:

h_{si} : высота (м) над средним уровнем моря поверхности, полученной методом наименьших квадратов, на расстоянии d_i (км) от источника помех;

h_{st} : высота (м) над средним уровнем моря гладкой поверхности Земли в начале трассы, т. е. в месте расположения станции, создающей помехи;

m : наклон (м/км) поверхности, полученной методом наименьших квадратов, относительно уровня моря.

Для следующих двух этапов вычислений существуют альтернативные методы. Уравнения (151a) и (152a) могут использоваться, если точки на профиле находятся друг от друга на одинаковом расстоянии. Если точки на профиле не являются равноотстоящими, то должны использоваться более сложные уравнения (151b) и (152b), причем они могут использоваться в любом случае.

Для равноотстоящих профилей:

$$m = \frac{\sum_{i=0}^n (h_i - h_a) \left(d_i - \frac{d}{2} \right)}{\sum_{i=0}^n \left(d_i - \frac{d}{2} \right)^2} \quad \text{м/км.} \quad (151a)$$

Для любого профиля:

$$m = \left(\frac{1}{d^3} \right) \sum_{i=1}^n 3(d_i - d_{i-1})(d_i + d_{i-1} - d)(h_i + h_{i-1} - 2h_a) + (d_i - d_{i-1})^2 (h_i - h_{i-1}) \quad \text{м/км,} \quad (151b)$$

где:

h_i : фактическая высота i -й точки земной поверхности над средним уровнем моря (м);

h_a : среднее значение фактических высот трассы над средним уровнем моря от h_0 до h_n , включительно (м).

Для равноотстоящих профилей:

$$h_a = \frac{1}{n+1} \sum_{i=0}^n h_i \quad \text{м.} \quad (152a)$$

Для любого профиля вычисляется средневзвешенная величина:

$$h_a = \left(\frac{1}{2d} \right) \sum_{i=1}^n (d_i - d_{i-1})(h_i + h_{i-1}) \quad \text{м.} \quad (152b)$$

Высота гладкой поверхности Земли на мешающей станции, h_{st} , далее определяется как:

$$h_{st} = h_a - m \frac{d}{2} \quad \text{м.} \quad (153)$$

и, следовательно, высоту гладкой поверхности Земли в месте расположения станции, испытывающей помехи, h_{sr} , можно определить следующим образом:

$$h_{sr} = h_{st} + m \cdot d \quad \text{м.} \quad (154)$$

Если высоты гладкой поверхности Земли оказываются больше фактической высоты земной поверхности, то требуется следующая коррекция:

$$h_{st} = \min(h_{st}, h_0) \quad \text{м} \quad (155a)$$

$$h_{sr} = \min(h_{sr}, h_n) \quad \text{м.} \quad (155b)$$

Если одна или обе высоты h_{st} или h_{sr} были скорректированы с помощью уравнений (155a) или (155b), то и наклон гладкой поверхности Земли, m , также должен быть скорректирован:

$$m = \frac{h_{sr} - h_{st}}{d} \quad \text{м/км.} \quad (156)$$

5.1.6.4 Неровность земной поверхности, (h_m)

Параметр, называемый неровностью земной поверхности, h_m (м), представляет собой максимальную высоту земной поверхности над гладкой поверхностью Земли на участке трассы между точками горизонта, включая эти точки:

$$h_m = \max_{i=i_t}^{i_r} [h_i - (h_{st} + m \cdot d_i)] \quad \text{м,} \quad (157)$$

где:

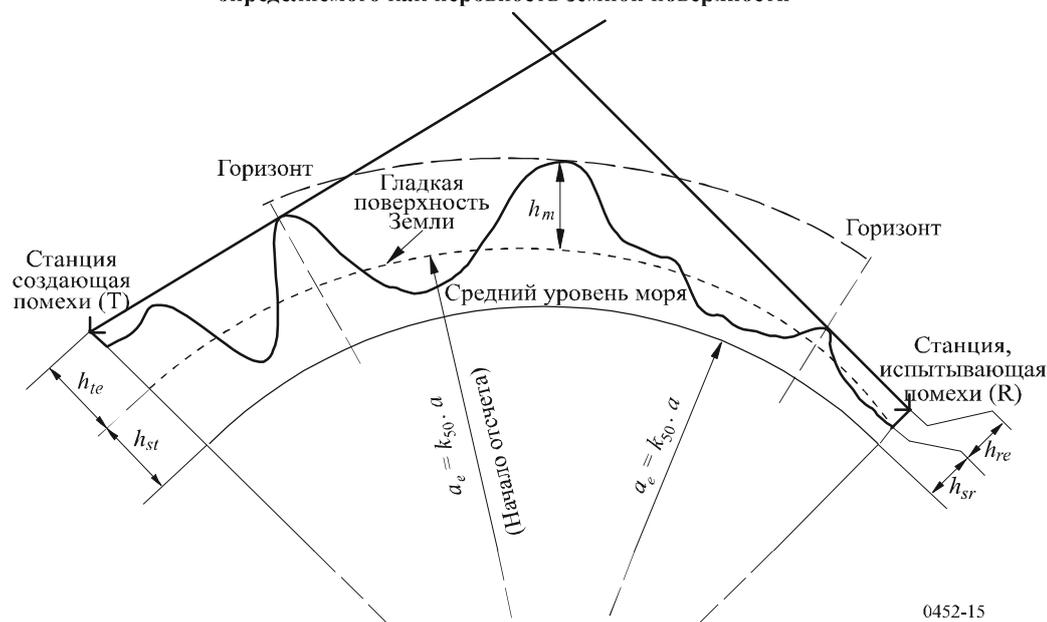
i_t : индекс точки профиля на расстоянии d_{it} от передатчика;

i_r : индекс точки профиля на расстоянии d_{ir} от приемника.

На рисунке 15 показаны гладкая поверхность Земли и параметр h_m неровности земной поверхности.

РИСУНОК 15

Пример гладкой поверхности Земли и параметра, определяемого как неровность земной поверхности



Дополнение 3 к Приложению 1

Аппроксимация обратной кумулятивной функции нормального распределения для $x \leq 0,5$

Приводимая ниже аппроксимация обратной кумулятивной функции нормального распределения справедлива в диапазоне $0,000001 \leq x \leq 0,5$ и дает максимальную погрешность порядка 0,00054. Ее с уверенностью можно использовать в качестве выражения интерполяционной функции в уравнении (31b). Если $x < 0,000001$, а это означает, что $\beta_0 < 0,0001\%$, то x следует установить равным 0,000001. Тогда функцию $I(x)$ можно представить как:

$$I(x) = \xi(x) - T(x), \quad (158)$$

где:

$$T(x) = \sqrt{[-2 \ln(x)]} \quad (158a)$$

$$\xi(x) = \frac{[(C_2 \cdot T(x) + C_1) \cdot T(x)] + C_0}{[(D_3 \cdot T(x) + D_2) T(x) + D_1] T(x) + 1} \quad (158b)$$

$$C_0 = 2,515516698 \quad (158c)$$

$$C_1 = 0,802853 \quad (158d)$$

$$C_2 = 0,010328 \quad (158e)$$

$$D_1 = 1,432788 \quad (158f)$$

$$D_2 = 0,189269 \quad (158g)$$

$$D_3 = 0,001308. \quad (158h)$$