**طريقة التنبؤ بأداء الدارات العاملة  
بالموجات الديكامترية (HF)**

**التوصيـة ITU-R  P.533-12  
(2013/9)**

**السلسلة P**

**انتشار الموجات الراديوية**

**تمهيـد**

يضطلع قطاع الاتصالات الراديوية بدور يتمثل في تأمين الترشيد والإنصاف والفعالية والاقتصاد في استعمال طيف الترددات الراديوية في جميع خدمات الاتصالات الراديوية، بما فيها الخدمات الساتلية، وإجراء دراسات دون تحديد لمدى الترددات، تكون أساساً لإعداد التوصيات واعتمادها.

ويؤدي قطاع الاتصالات الراديوية وظائفه التنظيمية والسياساتية من خلال المؤتمرات العالمية والإقليمية للاتصالات الراديوية وجمعيات الاتصالات الراديوية بمساعدة لجان الدراسات.

سياسة قطاع الاتصالات الراديوية بشأن حقوق الملكية الفكرية (IPR)

يرد وصف للسياسة التي يتبعها قطاع الاتصالات الراديوية فيما يتعلق بحقوق الملكية الفكرية في سياسة البراءات المشتركة بين قطاع تقييس الاتصالات وقطاع الاتصالات الراديوية والمنظمة الدولية للتوحيد القياسي واللجنة الكهرتقنية الدولية (ITU‑T/ITU‑R/ISO/IEC) والمشار إليها في الملحق 1 بالقرار   
ITU-R 1. وترد الاستمارات التي ينبغي لحاملي البراءات استعمالها لتقديم بيان عن البراءات أو للتصريح عن منح رخص في الموقع الإلكتروني <http://www.itu.int/ITU-R/go/patents/en> حيث يمكن أيضاً الاطلاع على المبادئ التوجيهية الخاصة بتطبيق سياسة البراءات المشتركة وعلى قاعدة بيانات قطاع الاتصالات الراديوية التي تتضمن معلومات عن البراءات.

|  |  |
| --- | --- |
| **سلاسل توصيات قطاع الاتصالات الراديوية**  (يمكن الاطلاع عليها أيضاً في الموقع الإلكتروني <http://www.itu.int/publ/R-REC/en>) | |
| **السلسلة** | **العنـوان** |
| **BO** | البث الساتلي |
| **BR** | التسجيل من أجل الإنتاج والأرشفة والعرض؛ الأفلام التلفزيونية |
| **BS** | الخدمة الإذاعية (الصوتية) |
| **BT** | الخدمة الإذاعية (التلفزيونية) |
| **F** | الخدمة الثابتة |
| **M** | الخدمة المتنقلة وخدمة الاستدلال الراديوي وخدمة الهواة والخدمات الساتلية ذات الصلة |
| **P انتشار الموجات الراديوية** | |
| **RA** | علم الفلك الراديوي |
| **RS** | أنظمة الاستشعار عن بعد |
| **S** | الخدمة الثابتة الساتلية |
| **SA** | التطبيقات الفضائية والأرصاد الجوية |
| **SF** | تقاسم الترددات والتنسيق بين أنظمة الخدمة الثابتة الساتلية والخدمة الثابتة |
| **SM** | إدارة الطيف |
| **SNG** | التجميع الساتلي للأخبار |
| **TF** | إرسالات الترددات المعيارية وإشارات التوقيت |
| **V** | المفردات والمواضيع ذات الصلة |

|  |
| --- |
| ***ملاحظة****: تمت الموافقة على النسخة الإنكليزية لهذه التوصية الصادرة عن قطاع الاتصالات الراديوية بموجب الإجراء الموضح في القرار ITU-R 1.* |

*النشر الإلكتروني*جنيف، 2014

© ITU 2014

جميع حقوق النشر محفوظة. لا يمكن استنساخ أي جزء من هذه المنشورة بأي شكل كان ولا بأي وسيلة إلا بإذن خطي من  
الاتحاد الدولي للاتصالات (ITU).

التوصيـة ITU-R  P.533-12

طريقة التنبؤ بأداء الدارات العاملة بالموجات الديكامترية (HF)[[1]](#footnote-1)\*

(2013-2012-2009-2007-2005-2001-1999-1995-1994-1992-1990-1982-1978)

مجال التطبيق

تقدم هذه التوصية طرائق للتنبؤ بالترددات المتيسِّرة وسويات الإشارات والموثوقية المفترضة في كلٍّ من النظامين المشكلين تماثلياً ورقمياً بالموجات الديكامترية (HF)، وذلك مع مراعاة لا لنسبة الإشارة إلى الضوضاء وحسب بل للتمديد المتوقع للوقت والتردد في القناة.

إن جمعية الاتصالات الراديوية للاتحاد الدولي للاتصالات،

إذ تضع في اعتبارها

*أ )* أن الاختبارات التي تستعمل بنك معطيات قطاع الاتصالات الراديوية D1 تبين أن دقة الطريقة الموصوفة في الملحق 1 بهذه التوصية مماثلة لدقة الطرائق الأخرى الأكثر تعقيداً؛

*ب)* أن التطبيق العملي لهذه الطريقة يتطلب معلومات عن خصائص الأداء لهوائيات الإرسال والاستقبال[[2]](#footnote-2)؛

توصـي

**1** بأن تستعمل المعلومات الواردة في الملحق 1 في التنبؤات المحوسبة بانتشار الموجة الأيونوسفيرية عند ترددات تتراوح بين 2 وMHz 30؛

**2** بأن تبذل الإدارات وقطاع الاتصالات الراديوية جهوداً لتحسين طرائق التنبؤ من أجل تعزيز مرافق التشغيل وتحسين مستوى الدقة.

الملحق 1  
  
جدول المحتويات

*الصفحة*

[1 مقدمة 4](#_Toc408924492)

[الجـزء 1 -](#_Toc408924493) [تيسُّر الترددات 4](#_Toc408924494)

[2 تحديد موقع نقاط التحكم 4](#_Toc408924495)

[3 أقصى الترددات المستعملة الأساسية والتشغيلية 4](#_Toc408924496)

[1.3 أقصى الترددات المستعملة الأساسية 4](#_Toc408924497)

[2.3 التردد الحرج للطبقة (foE) E 4](#_Toc408924498)

[3.3 التردد MUF الأساسي للطبقة E 6](#_Toc408924499)

[4.3 خصائص الطبقة F2 6](#_Toc408924500)

[5.3 التردد MUF الأساسي للطبقة F2 6](#_Toc408924501)

[1.5.3 أسلوب الرتبة الأدنى 6](#_Toc408924502)

[2.5.3 أساليب من الرتبة الأعلى (مسيرات لا يتجاوز طولها km 9 000) 7](#_Toc408924503)

[6.3 الاحتمالات الشهرية لانتشار الوسيط الأيونوسفيري 7](#_Toc408924504)

[7.3 أقصى الترددات MUF التشغيلية على المسير 8](#_Toc408924505)

[4 أقصى تردد للحجب بالطبقة E، *(fs)*  8](#_Toc408924506)

[الجـزء 2 -](#_Toc408924507) [متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية 9](#_Toc408924508)

[5 متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية 9](#_Toc408924509)

[1.5 زاوية الارتفاع 9](#_Toc408924510)

[2.5 مسارات التي يصل طولها إلى km 9 000 11](#_Toc408924511)

[1.2.5 الأساليب المعتمدة 11](#_Toc408924512)

[2.2.5 تحديد شدة المجال 11](#_Toc408924513)

[3.5 مسيرات يتجاوز طولها km 7 000 17](#_Toc408924514)

[1.3.5 تحديد *fM*  18](#_Toc408924515)

[2.3.5 تحديد *fL*  19](#_Toc408924516)

[3.3.5 تقدير شدة المجال *Etl* 21](#_Toc408924517)

[4.5 مسيرات بين 7 000 وkm 9 000 21](#_Toc408924518)

[6 القدرة المتوسطة المتيسرة عند المستقبل 22](#_Toc408924519)

*الصفحة*

[الجـزء 3 -](#_Toc408924520) [التنبؤ بأداء النظام 23](#_Toc408924521)

[7 المتوسط الشهري لنسبة الإشارة إلى الضوضاء *(S/N)*  23](#_Toc408924522)

[8 شدة المجال الأيونوسفيري وقدرة الإشارة المستقبلة ونسب الإشارة إلى الضوضاء من أجل نسب مئوية أخرى من الوقت 23](#_Toc408924523)

[9 أدنى تردد مستعمل (LUF) 24](#_Toc408924524)

[10 اعتمادية الدارة الأساسية (BCR) 24](#_Toc408924525)

[1.10 اعتمادية الأنظمة المشكلة التماثلية 24](#_Toc408924526)

[2.10 اعتمادية الأنظمة المشكلة رقمياً مع مراعاة تمديد الوقت والتردد للإشارة المستقبَلة 24](#_Toc408924527)

[1.2.10 معلمات النظام 24](#_Toc408924528)

[2.2.10 وقت الانتشار 24](#_Toc408924529)

[3.2.10 إجراء التنبؤ بالاعتمادية 25](#_Toc408924530)

[3.10 الانتثار الاستوائي 25](#_Toc408924531)

[المرفق 1 للملحق 1 - نموذج الانتثار الاستوائي لإشارات الموجات الديكامترية (HF) 26](#_Toc408924532)

# 1 مقدمة

ويطبق هذا الإجراء التنبؤي تحليل مسير الأشعة بالنسبة إلى مسيرات يصل طولها إلى km 7 000، وعلاقات مستخلصة تجريبياً في أسلوب مركب انطلاقاً من ضبط معطيات القياس لمسيرات تفوق km 9 000، واستكمالاً داخلياً بين هاتين الطريقتين على مدى المسافات بين 7 000 وkm 9 000.

ويحدد المتوسط الشهري لأقصى الترددات المستعملة MUF الأساسية وشدة مجال الموجة الأيونوسفيرية الواردة والقدرة المتيسرة في المستقبل من هوائي استقبال دون خسارة وبكسب معين. وتشمل الطريقة تقديراً لمعلمات وظيفة نقل القناة لاستخدامها في التنبؤ بأداء الأنظمة الرقمية. وتعطى الطرائق لأغراض تقدير اعتمادية الدارة. وتقيّس قيم شدة مجال الإشارات وفقاً لبنك معطيات القياس الخاص بقطاع الاتصالات الراديوية. وتتطلب هذه الطريقة أن يحدد عدد من الخصائص الأيونوسفيرية ومن معلمات الانتشار عند "نقاط تحكم" محددة.

أما في المناطق الاستوائية وفي ساعات المساء (بالتوقيت المحلي)، قد تحصل تشوّهات في نتائج التنبؤ مردُّها عدم استقرار البنية الأيونوسفيرية المحلية الأمر الذي لا يدخل تماماً في حسابات هذه الطريقة.

الجـزء 1

تيسُّر الترددات

# 2 تحديد موقع نقاط التحكم

يفترض بأن يتم الانتشار على طول مسير الدائرة العظمى بين موقع المرسل وموقع المستقبل عبر الأساليب E (حتى مسافة km 4 000) وعبر الأساليب F2 (بالنسبة إلى كل المسافات). وتنتقى نقاط التحكم حسبما هو مبين في الجدول 1 تبعاً لطول المسير وللطبقة العاكسة.

# 3 أقصى الترددات المستعملة الأساسية والتشغيلية

يتم تقدير أقصى تردد مستعمل (MUF) تشغيلي، أي أعلى تردد يسمح بتأمين تشغيل مقبول للخدمة الراديوية، على مرحلتين: أولاً تقدير التردد MUF الأساسي انطلاقاً من المعلمات الأيونوسفيرية، وثانياً تحديد عامل تصحيح يسمح بمراعاة آليات الانتشار عند ترددات أعلى من التردد MUF الأساسي.

## 1.3 أقصى الترددات المستعملة الأساسية

تقدر أقصى الترددات المستعملة MUF الأساسية لمختلف أساليب الانتشار وفقاً للترددات الحرجة للطبقة الأيونوسفيرية المقابلة، ولعامل يتعلق بطول القفزة عندما تؤخذ الأساليب E وF2 معاً. يكون التردد الأعلى من الترددين MUF الأساسيين في الأسلوبين E وF2 من أدنى رتبة هو التردد MUF الأساسي للمسير.

## 2.3 التردد الحرج للطبقة (foE) E

يحدد التردد foE كما هو معرّف في التوصية ITU‑R P.1239.

الجـدول 1

مواقع نقاط التحكم من أجل تحديد التردد MUF الأساسي وحجب الطبقة E،  
وارتفاعات الانعكاس المرآوي لمسير الشعاع، والامتصاص الأيونوسفيري

أ ) التردد MUF الأساسي وتردد دوران الإلكترونات المصاحبة له

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| طول المسير، (km) D | الأساليب E | الأساليب F2 |
| 0  *D*  2 000 | *M* | *M* |
| 2 000  *D*  4 000 | *T*  1 000، *R* – 1 000 | – |
| 2 000  *D*  *dmax* | – | *M* |
| *D*  *dmax* | – | *T*  *d*0 / 2، *R* – *d*0 / 2 |

ب) الحجب بالطبقة E

|  |  |
| --- | --- |
| طول المسير، (km) D | الأساليب F2 |
| 0  *D*  2 000 | *M* |
| 2 000  *D*  9 000 | *T*  1 000، *R* – 1 000 |

ج) ارتفاعات الانعكاس المرآوي لمسير الشعاع

|  |  |
| --- | --- |
| طول المسير، (km) D | الأساليب F2 |
| 0  *D*  *dmax* | *M* |
| *dmax*  *D*  9 000 | *T*  *d*0 / 2، *M*، *R* – *d*0 / 2 |

د) الامتصاص الأيونوسفيري وتردد دوران الإلكترونات المصاحبة له

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| طول المسير، (km) D | الأساليب E | الأساليب F2 |
| 0  *D*  2 000 | *M* | *M* |
| 2 000  *D*  4 000 | *T*  1 000، *M*، *R* – 1 000 | – |
| 2 000  *D*  *dmax* | – | *T*  1 000، *M*، *R* – 1 000 |
| *dmax*  *D*  9 000 | – | *T*  1 000، *T*  *d*0 / 2، *M*،  *R* – *d*0 / 2، *R* – 1 000 |
| *M*: نقطة منتصف المسير  *T*: موقع المرسل  *R*: موقع المستقبل  *dmax*: أقصى طول للقفزة في الأسلوب F2، محسوباً عند نقطة التحكم في منتصف المسير  *d*0: طول القفزة في الأسلوب من رتبة أدنى  تقدَّر المسافات بالكيلومتر (km). | | |

## 3.3 التردد MUF الأساسي للطبقة E

تقدّر قيمة foE عند نقاط التحكم الواردة في الجدول 1أ) وتختار أصغر القيم بالنسبة للمسيرات التي يتراوح طولها بين 2 000 وkm 4 000. وتعطي العلاقة التالية التردد MUF الأساسي لأسلوب E بعدد *n* من القفزات على مسير بطول *D*:

 (1)

حيث *i*110 هي زاوية الورود على ارتفاع من الانعكاس المرآوي عند نقطة وسط القفزة قدره km 110، بالنسبة إلى قفزة بطول: *D/n = d*.

ويكون التردد MUF الأساسي للطبقة E على المسير هو قيمة E(*D*)MUF *n*0 في أدنى رتبة من الأسلوب E، *n*0.

## 4.3 خصائص الطبقة F2

تؤخذ التمثيلات الرقمية للمتوسط الشهري للخصائص الأيونوسفيرية foF2 وM(3000)F2 لقيمتي الدليل الشمسي *R*12 = 0 و*R*12 = 100 ولكل شهر من التوصية ITU-R P.1239 حيث يقدر المجال المغنطيسي عند ارتفاع km 300. وتستعمل هذه التمثيلات من أجل تحديد هذه القيم بالنسبة إلى الأوقات المطلوبة وإلى نقاط التحكم الواردة في الجدول 1أ). ويطبق استكمال داخلي أو خارجي خطي من أجل قيم الدليل الواقعة بين *R*12 = 0 و*R*12 = 160 (راجع التوصية ITU-R P.371). ويعتبر الدليل *R*12 مساوياً لقيمة 160 في حالة foF2 فقط وبالنسبة إلى نشاط كلف شمسي أقوى.

## 5.3 التردد MUF الأساسي للطبقة F2

### 1.5.3 أسلوب الرتبة الأدنى

#### 1.1.5.3 مسيرات لا يتجاوز طولها (km) *dmax*

تحدد الرتبة *n*0 لأسلوب الرتبة الأدنى وفقاً لاعتبارات هندسية باستعمال ارتفاع الانعكاس المرآوي *hr* المشتق عند نقطة التحكم في منتصف المسير من المعادلة التالية:

176 km ، أو km 500، وتؤخذ أصغر القيمتين (2)

في هذا الأسلوب، يحسب التردد MUF الأساسي للطبقة F2، وهو أيضاً التردد MUF الأساسي للطبقة F2 من أجل المسير، وفقاً للعلاقة التالية:

 (3)

حيث:

*fH*: قيمة تردد دوران الإلكترونات، من أجل ارتفاع من km 300، يحدد عند كل نقطة من نقاط التحكم المناسبة الواردة في الجدول 1 أ)

*Cd* = 0,74 – 0,591 *Z* – 0,424 *Z*2 – 0,090 *Z*3 + 0,088 *Z*4 + 0,181 *Z*5 + 0,096 *Z*6 (4)

وعندما *Z*  1 – 2*d* / *dmax*

*dmax* = 4 780 + (12 610 + 2 140 / *x*2 – 49 720 / *x*4 + 688 900 / *x*6) (1 / *B* – 0,303) (5)

 (6)

حيث:

*d*: *D/n* و*dmax* يعبر عنهما بالكيلومترات

*C*3000: هي قيمة *Cd* عندما تكون km 3000 = *d*

 *x*:foF2/foE أو 2 = *x*، وتؤخذ أكبر القيمتين

تحسب foE كما ورد في الفقرة 2.3.

وقيمة *n*F2(*D*)MUF لأسلوب الرتبة الأدنى، *n*0، هي القيمة MUF الأساسية للمسير. ولحساب MUF الأساسية للمسير، تقيد *dmax*  بحيث لا تزيد عن km 4000.

#### 2.1.5.3 مسيرات يتجاوز طولها (km) *dmax*

يؤخذ التردد MUF الأساسي لأسلوب الرتبة الأدنى *n*0 F2(*D*)MUF من أجل مسير بطول *D* مساوياً لأدنى القيمتين F2(*dmax*)MUF وفقاً للمعادلة (3) بالنسبة إلى نقطتي التحكم الواردتين في الجدول 1أ). وهذا هو أيضاً التردد MUF الأساسي بالنسبة للمسير.

### 2.5.3 أساليب من الرتبة الأعلى (مسيرات لا يتجاوز طولها km 9 000)

#### 1.2.5.3 مسيرات لا يتجاوز طولها (km) *dmax*

يحسب التردد MUF الأساسي للطبقة F2 في أسلوب بعدد *n* من القفزات بواسطة المعادلات (3) إلى (6) عند نقطة التحكم في منتصف المسير الواردة في الجدول 1أ) لقفزة طولها *D/n = d*.

#### 2.2.5.3 مسيرات يتجاوز طولها (km) *dmax*

يحسب التردد MUF الأساسي للطبقة F2 في أسلوب بعدد *n* من القفزات، بدلالة F2(*dmax*)MUF وعامل تدريج للمسافات يعتمد على طول القفزات في الأسلوب المعني وفي أسلوب أدنى رتبة ممكنة. ولحساب *Mn* و*Mn*0، يعاد حساب مسافة القفزة القصوى، *dmax* ، عند نقطة التحكم ويجوز أن تزيد عن km 4000.

 (7)

حيث تستخلص *Mn*/*Mn*0 بواسطة المعادلة (3) على النحو التالي:

 (8)

وتنتقى أدنى القيمتين المحسوبتين عند نقطتي التحكم في الجدول 1أ).

## 6.3 الاحتمالات الشهرية لانتشار الوسيط الأيونوسفيري

في بعض الحالات، قد يكون كافياً التنبؤ باحتمالات الحصول على تأيّن وافٍ لدعم الانتشار عبر المسير دون الاكتراث بخصائص الهوائي والنظام ومتطلبات الأداء. وفي مثل هذه الحالات لا بدّ من معرفة احتمالات تجاوز الترددات MUF للتردد المعمول به. ويقدم القسمان 3.3 و5.3 أعلاه القيم المتوسطة للترددات MUF(50) في الانتشار في الطبقتين E وF2.

فيما يتعلق بأساليب الطبقة F2، يعطي الجدول 2 من التوصية ITU-R P.1239 أدنى نسبة عشرية δ*l* للترددات MUF التي يتم تجاوزها أثناء %90 من أيام الشهر MUF(90) وحتى MUF(50) وذلك تبعاً للتوقيت المحلي وخط العرض والفصل والكلف الشمسي.

أما في الحالات التي يكون فيها تردد التشغيل، *f*، أقل من MUF(50)، فإن احتمالات الوسيط الأيونوسفيري تعطى في المعادلة التالية:

           أو = 100، أيهما أصغر  (9)

ويعطي الجدول 3 من التوصية ITU-R P.1239 أعلى نسبة عشرية δ*u*, للترددات MUF التي يتم تجاوزها أثناء %10 من أيام الشهر MUF(10) وحتى MUF(50)، وذلك تبعاً للتوقيت المحلي وخط العرض والفصل والكَلَف الشمسي.

أما في الحالات التي يكون فيها تردد التشغيل، *f*، أكثر من MUF(50)، فإن احتمالات الوسيط الأيونوسفيري تُعطى في المعادلة:

 أو = 0، أيهما أكبر  (10)

والعاملان المناسبات للمدى العشري البيني في أساليب الطبقة E هما 1,05 و0,95، على التوالي.

ويمكن الحصول على توزيع التردد MUF التشغيلي في ساعة معينة من الشهر بتطبيق التوزيع الوارد في الفقرة 6.3.

وجدير بالملاحظة أن الترددين MUF التشغيليين اللذين يتم تجاوزهما خلال %90 و%10 من أيام الشهر يتحددان كأفضل تردد تشغيل وأعلى تردد محتمل على التوالي.

## 7.3 أقصى الترددات MUF التشغيلية على المسير

تكون أقصى الترددات MUF التشغيلية على المسير هي الترددات التشغيلية الأكبر في الأساليب F2 وفي الأساليب E. وتتوقف العلاقة بين الترددين MUF التشغيلي والأساسي على خصائص الأنظمة والهوائيات وعلى طول المسير واعتبارات جغرافية وغيرها. وينبغي أن يتحدد استناداً إلى تجربة عملية لأداء الدارة. وعندما لا تتوفر هذه التجربة تساوي أقصى الترددات MUF التشغيلية في الأساليب F2 ناتج أقصى الترددات MUF الأساسية والقيمة *Rop* حيث *Rop* واردة في الجدول 1 من التوصية ITU‑R P.1240؛ أما في الأساليب E فتساوي أقصى الترددات MUF التشغيلية مثيلاتها الأساسية.

ويقدّر أقصى الترددات MUF التشغيلية التي يتم تجاوزها أثناء %10 و%90 من الأيام بضرب متوسط أقصى الترددات التشغيلية بالعوامل الملائمة الواردة في الجدولين 2 و3 من التوصية ITU‑R P.1239، في حالة الأساليب F. وفي حالة الأساليب  Eيكون العاملان هما 1,05 و0,95، على التوالي.

# 4 أقصى تردد للحجب بالطبقة E، *(fs)*

يُنظر في الحجب بالطبقة E في الأساليب F2 بالنسبة إلى مسيرات لا يتجاوز طولها km 4 000 (انظر الجدول 1ب)). وتستعمل قيمة foE عند نقطة منتصف المسير (بالنسبة إلى مسيرات لا يتجاوز طولها km 2 000)، أو تستعمل أعلى قيمتين foE عند نقطتي التحكم على مسافة km 1 000 من كل طرف من المسير (بالنسبة إلى مسيرات يتجاوز طولها km 2 000)، وذلك في حساب أقصى تردد للحجب.

*fs*  1,05 foE sec *i* (11)

عندما:

 (12)

حيث:

*i*: زاوية الورود عند ارتفاع km 110 = *hr*

*R*0: نصف قطر الأرض، km 6 371

*F*: زاوية الارتفاع لأسلوب الطبقة F2 (تحدد من المعادلة (13)).

الجـزء 2

متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية

# 5 متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية

تكون شدة المجال المتوقعة هي المتوسط الشهري لكل أيام الشهر. ويتكون إجراء التنبؤ من ثلاثة أجزاء تبعاً لطول المسير. وبالنسبة لمسافات المسيرات الأقل من km 7 000 تجرى تنبؤات متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية باستعمال الطريقة الواردة في الفقرة 2.5 فقط. وبالنسبة لمسافات المسيرات الأطول من km 9 000 تجرى تنبؤات متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية باستعمال الطريقة الواردة في الفقرة 3.5 فقط. وبالنسبة لمسافات المسيرات التي تتراوح بين km 7 000 وkm 9 000، تستعمل الطريقتان وتخضع النتائج للاستكمال الداخلي بالطريقة الواردة في الفقرة 4.5.

## 1.5 زاوية الارتفاع

تعطي الصيغة التالية زاوية الارتفاع التي تنطبق على كل الترددات بما في ذلك الترددات الأعلى من التردد MUF الأساسي:

 (13)

حيث:

*d*: طول القفزة في أسلوب بعدد *n* من القفزات على أساس *D/n = d*

*hr*: ارتفاع الانعكاس المرآوي المكافئ

وفي الأساليب E يكون km 110 = *hr*

ويؤخذ *hr* في الأساليب F2 بدلالة الوقت والموقع وطول القفزة.

ويحسب ارتفاع الانعكاس المرآوي *hr* في الأساليب F2 على النحو التالي، حيث:

*x*  foF2/foE و 

ومع:



و *x = y* أو 1,8 أيهما أكبر.

أ) من أجل 3,33 < *x* و1 ≤ *f*/foF2 = *xr*، حيث *f* هو تردد الموجة:

*h = hr* أو km 800، أيهما أصغر (14)

حيث:

*h* = *A*1 + *B*1 2,4–*a* for *B*1 and *a* ≥ 0

= *A*1 + *B*1 otherwise

ومع:

*A*1 = 140 + (*H* – 47) *E*1

*B*1 = 150 + (*H* – 17) *F*1 – *A*1

*E*1 = –0,09707  + 0,6870  – 0,7506 *xr* + 0,6

وتحدد قيمة *F*1 بحيث تكون:

*F*1  –1,862   12,95  – 32,03   33,50 *xr* – 10,91 for *xr*  1,71

*F*1  1,21  0,2 *xr* for *xr*  1,71

وتتغير *a* بتغير المسافة *d* ومسافة التخطي *ds* على النحو التالي:

*a*  (*d* – *ds*) / (*H*  140)

حيث:

*ds*  160  (*H*  43) *G*

*G*  –2,102   19,50  – 63,15   90,47 *xr* – 44,73 for *xr*  3,7

*G*  19,25 for *xr*  3,7

ب) من أجل 3,33 < *x* و1 > *xr*:

*h = hr* أو km 800، أيهما أصغر (15)

حيث:

*h*  *A*2  *B*2 *b* for *B*2  0

 *A*2  *B*2 otherwise

عندما:

*A*2  151  (*H* – 47) *E*2

*B*2  141  (*H* – 24) *F*2 – *A*2

*E*2  0,1906 *Z* 2  0,00583 *Z*  0,1936

*F*2  0,645 *Z* 2  0,883 *Z*  0,162

حيث:

*xr* = *Z* أو 0,1، أيهما أكبر، كما تتغير *b* بتغير المسافة المقيّسة *df* و*Z* و*H* على النحو التالي:

*b*  –7,535   15,75  – 8,834  – 0,378 *df*  1

حيث:

 أو 0,65، أيهما أصغر

ج) من أجل 3,33 ≥ *x*:

*hr*  115  *H J*  *U d* أو km 800، أيهما أصغر (16)

عندما

*J*  – 0,7126 *y*3  5,863 *y*2 – 16,13 *y*  16,07

و

*U*  8  10–5 (*H* – 80) (1  11 *y*–2,2)  1,2  10–3 *H* *y*–3,6

وفي حالة المسيرات التي لا يتجاوز طولها (km) *dmax*، تقدر قيمة *hr* عند نقطة منتصف المسير ويحدد في حالة المسيرات الأطول عند كل نقاط التحكم المبينة في الجدول 1ج)، وتستعمل القيمة المتوسطة.

## 2.5 مسارات التي يصل طولها إلى km 9 000

بالنسبة لمسافات المسيرات الأقل من km 7 000 تجرى تنبؤات متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية باستعمال الطريقة الواردة في الفقرة 2.5 فقط. وبالنسبة لمسافات المسيرات التي تتراوح بين km 7 000 وkm 9 000، تستعمل الطريقتان الواردتان في الفقرتين 2.5 و3.5. وتخضع النتائج المتحصل عليها من كل طريقة للاستكمال الداخلي بالطريقة الواردة في الفقرة 4.5.

### 1.2.5 الأساليب المعتمدة

ينتقى عدد من الأساليب E تصل إلى ثلاثة (لمسيرات يصل طولها إلى km 4 000) وعدد من الأساليب F2 تصل إلى ستة يفي كل منها لجميع المعايير التالية:

− ارتفاع الانعكاس المرآوي:

* للأساليب E، الارتفاع *hr =* km 110
* للأساليب F2، الارتفاع *hr* المحدد في المعادلة (2) حيث يقدر M(3 000)F2 عند نقطة التحكم في منتصف المسير (لأطوال مسيرات تصل إلى*dmax* (km)) أو عند نقطة تحكم مبينة في الجدول 1ج) حيث تأخذ F2 أدنى قيمة (لأطوال مسيرات تتراوح بين *dmax*  و(km 9 000.

− الأساليب E - أسلوب الرتبة الأدنى مع قفزة يصل طولها إلى km 2 000 وأحد الأسلوبين من الرتبتين الأعلى مباشرة؛

− الأساليب F2 - أسلوب الرتبة الأدنى مع قفزة يصل طولها إلى *dmax* (km) وأحد أساليب الرتب الخمس الأعلى مباشرة حيث يقدر أقصى تردد حجب في الطبقة E على النحو الوارد وصفه في الفقرة 4 وهو أقل من تردد التشغيل.

### 2.2.5 تحديد شدة المجال

تعطي العلاقة التالية متوسط شدة المجال لكل أسلوب *w* مذكور في الفقرة 1.2.5:

*Etw*    136,6    *Pt*    *Gt* +  20 log *f*  –  *Lt*            dB(1 V/m) (17)

حيث:

*f*: تردد الإرسال (MHz)

*Pt*: قدرة المرسل (dB(1 kW))

:*Gt* كسب هوائي الإرسال في زاوية السمت وزاوية الارتفاع () المطلوبتين نسبةً إلى هوائي متناحٍ (dB)

*Lb*: خسارة الإرسال الأساسي على مسير الشعاع للأسلوب المعني كما يلي:

*Lb*    32,45    20 log *f*    20 log *p*    *Li*    *Lm*    *Lg*    *Lh*    *Lz* (18)

وعندما تكون:

*p*: المسافة المائلة الافتراضية (km)

 (19)

*Li*: الخسارة بسبب الامتصاص (dB) في أسلوب بعدد *n* من القفزات تحسب من العلاقة التالية:

 (20)

وعندما تكون:

*F*( ) =  cos *p* (0,881  ) أو 0,02، أيهما أكبر (21)

بينما:

*fv*  *f* cos *i* (22)

و:

*i*: زاوية الورود عند km 110

*k*: عدد نقاط التحكم (من الجدول 1د))

*fL*: متوسط قيم ترددات دوران الإلكترونات، للمكونة الطولية لمجال الأرض المغنطيسي بالنسبة إلى ارتفاع km 100، يحدد عند نقاط التحكم الواردة في الجدول 1د). وبالنسبة للميل المغنطيسي، *I*، تحسب هذه الكمية كالتالي:

(23)

*j*: زاوية السمت الشمسي عند نقطة التحكم من الرتبة *j* أو °102 أيهما أصغر. وتدرج في حساب هذه المعلمة معادلة الوقت في منتصف الشهر المعني

*jnoon*: قيمة *j* ظهراً حسب التوقيت المحلي

*ATnoon*: عامل الامتصاص ظهراً حسب التوقيت المحلي من أجل: 0 = *R*12 بدلالة خط العرض الجغرافي والشهر يؤخذ من الشكل 1

: عامل الامتصاص العائد إلى اختراق الطبقة بدلالة نسبة تردد الموجة المكافئ للورود الرأسي *fv* إلى foE، يؤخذ من الشكل 2

*p*: أس الامتصاص النهاري بدلالة الميل المعدل المغنطيسي (راجع الملحق 1 بالتوصية ITU‑R P.1239) وبدلالة الشهر، يؤخذ من الشكل 3.

أما بالنسبة إلى الترددات الأعلى من التردد MUF الأساسي، فيستمر تغير الامتصاص بتغير التردد ويحسب على افتراض أن مسيرات الأشعة هي نفس مسيرات التردد MUF الأساسي.

*Lm*: الخسارة "فوق التردد MUF".

بالنسبة إلى تردد *f* مساو للتردد MUF الأساسي ( *fb*) في الأسلوب المعين أو أدنى منه:

*Lm*  0 (24)

وبالنسبة إلى الأساليب E عندما تكون: *f*  *fb*:

 (25)

أو dB 81، أيهما أصغر.

وبالنسبة إلى الأساليب F2 عندما تكون *f > fb*:

 (26)

أو dB 62، أيهما أصغر.

*Lg*: مجموع الخسائر بسبب الانعكاس على الأرض عند نقاط الانعكاس المتوسطة:

ففي أسلوب بعدد *n* من القفزات:

*Lg*  2(*n* – 1)            dB (27)

*Lh*: العامل الذي يسمح بمراعاة الخسارة الشفقية وخسارة الإشارات الأخرى المشار إليها في الجدول 2. وتقدر كل قيمة بدلالة خط العرض المغنطيسي الأرضي *Gn* (شمال خط الاستواء أو جنوبه) والوقت المحلي *t* لثنائي أقطاب ممركز على الأرض باتجاهي °78,5 شمالاً و°68,2 غرباً: وتؤخذ القيم المتوسطة لنقاط التحكم من الجدول 1د).

يقابل الشتاء في النصف الشمالي من الكرة الأرضية أشهر ديسمبر إلى فبراير والاعتدال أشهر مارس إلى مايو وسبتمبر إلى نوفمبر والصيف أشهر يونيو إلى أغسطس. أما في نصف الكرة الجنوبي فتتبادل أشهر الشتاء والصيف.

عندما تكون °42,5 > *Gn* تكون dB 0 = *Lh*.

*Lz*: عبارة تتضمن تأثيرات الانتشار بالموجة الأيونوسفيرية غير المدرجة في هذه الطريقة. والقيمة الحالية الموصى بها هي dB 9,9 (راجع الفقرة 2.5).

**الملاحظة 1** - يجدر ملاحظة أن قيمة *Lz*مرتبطة بعناصر طريقة التنبؤ، أي أن أي تغيير في هذه العناصر يستدعي مراجعة للقيمة *Lz*.

بصرف النظر عن الأساليب التي تحجبها الطبقة E، تؤخذ المحصلة الإجمالية لمتوسط القيمة المكافئة لشدة مجال الموجة الأيونوسفيرية *Ets*، باعتبارها جذر التربيع لمجموع المجالات لعدد *N* من الأساليب حيث يختار *N* على نحو يشمل الأسلوبين F2 وE اللذين تم التنبؤ بشأنهما، أي:

dB(1 V/m)              (28)

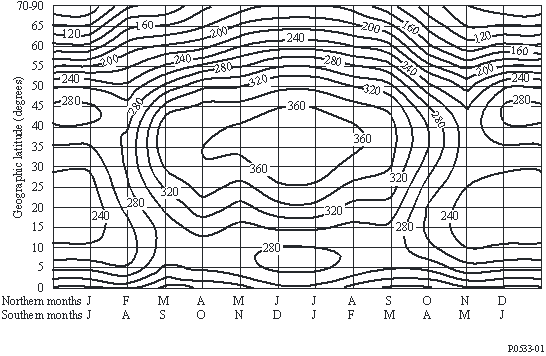
وفيما يتعلق بالتنبؤ بأداء الأنظمة المشكلة رقمياً، تراعى القيمة المتوسطة المكافئة لشدة المجال الأيونوسفيري الخاصة بكل أسلوب، انظر الفقرة 2.10.

الشـكل 1

عامل الامتصاص، *ATnoon*

الأشهر في نصف الكرة الشمالي

الأشهر في نصف الكرة الجنوبي



خط العرض الجغرافي (بالدرجات)

الشـكل 2

عامل الامتصاص العائد إلى اختراق الطبقة 



الشـكل 3

أس الامتصاص النهاري *p*



الأشهر في نصف الكرة الشمالي

الأشهر في نصف الكرة الجنوبي

الميل المغنطيسي المعدل (بالدرجات)

الجـدول 2

قيم *Lh* تدل على الخسارة الشفقية وخسارات الإشارة الأخرى (dB)

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | أ) مديات الإرسال أقل من km 2 500 أو مساوية لها | | | | | | | |  |
|  | التوقيت المحلي عند منتصف المسير، *t* | | | | | | | |  |
|  | 01  *t*  04 | 04  *t*  07 | 07  *t*  10 | 10  *t*  13 | 13  *t*  16 | 16  *t*  19 | 19  *t*  22 | 22  *t*  01 |  |
| *Gn* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 77,5  *Gn* | 2,0 | 6,6 | 6,2 | 1,5 | 0,5 | 1,4 | 1,5 | 1,0 | الشتاء |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 3,4 | 8,3 | 8,6 | 0,9 | 0,5 | 2,5 | 3,0 | 3,0 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 6,2 | 15,6 | 12,8 | 2,3 | 1,5 | 4,6 | 7,0 | 5,0 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 7,0 | 16,0 | 14,0 | 3,6 | 2,0 | 6,8 | 9,8 | 6,6 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 2,0 | 4,5 | 6,6 | 1,4 | 0,8 | 2,7 | 3,0 | 2,0 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 1,3 | 1,0 | 3,2 | 0,3 | 0,4 | 1,8 | 2,3 | 0,9 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 0,9 | 0,6 | 2,2 | 0,2 | 0,2 | 1,2 | 1,5 | 0,6 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,4 | 0,3 | 1,1 | 0,1 | 0,1 | 0,6 | 0,7 | 0,3 |
| 77,5  *Gn* | 1,4 | 2,5 | 7,4 | 3,8 | 1,0 | 2,4 | 2,4 | 3,3 | الاعتدال |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 3,3 | 11,0 | 11,6 | 5,1 | 2,6 | 4,0 | 6,0 | 7,0 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 6,5 | 12,0 | 21,4 | 8,5 | 4,8 | 6,0 | 10,0 | 13,7 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 6,7 | 11,2 | 17,0 | 9,0 | 7,2 | 9,0 | 10,9 | 15,0 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 2,4 | 4,4 | 7,5 | 5,0 | 2,6 | 4,8 | 5,5 | 6,1 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 1,7 | 2,0 | 5,0 | 3,0 | 2,2 | 4,0 | 3,0 | 4,0 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 1,1 | 1,3 | 3,3 | 2,0 | 1,4 | 2,6 | 2,0 | 2,6 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,5 | 0,6 | 1,6 | 1,0 | 0,7 | 1,3 | 1,0 | 1,3 |
| 77,5  *Gn* | 2,2 | 2,7 | 1,2 | 2,3 | 2,2 | 3,8 | 4,2 | 3,8 | الصيف |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 2,4 | 3,0 | 2,8 | 3,0 | 2,7 | 4,2 | 4,8 | 4,5 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 4,9 | 4,2 | 6,2 | 4,5 | 3,8 | 5,4 | 7,7 | 7,2 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 6,5 | 4,8 | 9,0 | 6,0 | 4,8 | 9,1 | 9,5 | 8,9 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 3,2 | 2,7 | 4,0 | 3,0 | 3,0 | 6,5 | 6,7 | 5,0 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 2,5 | 1,8 | 2,4 | 2,3 | 2,6 | 5,0 | 4,6 | 4,0 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 1,6 | 1,2 | 1,6 | 1,5 | 1,7 | 3,3 | 3,1 | 2,6 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,8 | 0,6 | 0,8 | 0,7 | 0,8 | 1,6 | 1,5 | 1,3 |

الجـدول 2 *( تتمة)*

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | | ب) مديات الإرسال أكبر من km 2 500 | | | | | | | |  |
|  | | التوقيت المحلي عند منتصف المسير، *t* | | | | | | | |  |
|  | 01  *t*  04 | | 04  *t*  07 | 07  *t*  10 | 10  *t*  13 | 13  *t*  16 | 16  *t*  19 | 19  *t*  22 | 22  *t*  01 |  |
| *Gn* |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 77,5  *Gn* | 1,5 | | 2,7 | 2,5 | 0,8 | 0,0 | 0,9 | 0,8 | 1,6 | الشتاء |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 2,5 | | 4,5 | 4,3 | 0,8 | 0,3 | 1,6 | 2,0 | 4,8 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 5,5 | | 5,0 | 7,0 | 1,9 | 0,5 | 3,0 | 4,5 | 9,6 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 5,3 | | 7,0 | 5,9 | 2,0 | 0,7 | 4,0 | 4,5 | 10,0 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 1,6 | | 2,4 | 2,7 | 0,6 | 0,4 | 1,7 | 1,8 | 3,5 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 0,9 | | 1,0 | 1,3 | 0,1 | 0,1 | 1,0 | 1,5 | 1,4 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 0,6 | | 0,6 | 0,8 | 0,1 | 0,1 | 0,6 | 1,0 | 0,5 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,3 | | 0,3 | 0,4 | 0,0 | 0,0 | 0,3 | 0,5 | 0,4 |
| 77,5  *Gn* | 1,0 | | 1,2 | 2,7 | 3,0 | 0,6 | 2,0 | 2,3 | 1,6 | الاعتدال |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 1,8 | | 2,9 | 4,1 | 5,7 | 1,5 | 3,2 | 5,6 | 3,6 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 3,7 | | 5,6 | 7,7 | 8,1 | 3,5 | 5,0 | 9,5 | 7,3 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 3,9 | | 5,2 | 7,6 | 9,0 | 5,0 | 7,5 | 10,0 | 7,9 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 1,4 | | 2,0 | 3,2 | 3,8 | 1,8 | 4,0 | 5,4 | 3,4 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 0,9 | | 0,9 | 1,8 | 2,0 | 1,3 | 3,1 | 2,7 | 2,0 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 0,6 | | 0,6 | 1,2 | 1,3 | 0,8 | 2,0 | 1,8 | 1,3 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,3 | | 0,3 | 0,6 | 0,6 | 0,4 | 1,0 | 0,9 | 0,6 |
| 77,5  *Gn* | 1,9 | | 3,8 | 2,2 | 1,1 | 2,1 | 1,2 | 2,3 | 2,4 | الصيف |
| 72,5  *Gn*  77,5 | 1,9 | | 4,6 | 2,9 | 1,3 | 2,2 | 1,3 | 2,8 | 2,7 |
| 67,5  *Gn*  72,5 | 4,4 | | 6,3 | 5,9 | 1,9 | 3,3 | 1,7 | 4,4 | 4,5 |
| 62,5  *Gn*  67,5 | 5,5 | | 8,5 | 7,6 | 2,6 | 4,2 | 3,2 | 5,5 | 5,7 |
| 57,5  *Gn*  62,5 | 2,8 | | 3,8 | 3,7 | 1,4 | 2,7 | 1,6 | 4,5 | 3,2 |
| 52,5  *Gn*  57,5 | 2,2 | | 2,4 | 2,2 | 1,0 | 2,2 | 1,2 | 4,4 | 2,5 |
| 47,5  *Gn*  52,5 | 1,4 | | 1,6 | 1,4 | 0,6 | 1,4 | 0,8 | 2,9 | 1,6 |
| 42,5  *Gn*  47,5 | 0,7 | | 0,8 | 0,7 | 0,3 | 0,7 | 0,4 | 1,4 | 0,8 |

## 3.5 مسيرات يتجاوز طولها km 7 000

تجري التنبؤات لشدة مجال الموجة الأيونوسفيرية المتوسطة في المسيرات الأطول من km 9 000 باستخدام الطريقة الواردة في الفقرة 3.5 فقط. وبالنسبة للمسيرات التي يترواح طولها بين 7 000 وkm 9 000، تستخدم الطريقتان الواردتان في التوثيق 2.5 و3.5. وتخضع النتائج المتحصل عليها من كل طريقة للاستكمال الداخلي بالطريقة الواردة في الفقرة 4.5.

وبالنسبة للمسيرات الأطول من km 7 000، لا يمكن عملياً حساب جميع الأساليب المحتملة. وبالتالي تطبق الطريقة الثالثة عندما تحدد كل من LUF (*fL*) وMUF (*fM*) التشغيلية مدى ترددات الإرسال. وتعد قيمتا *fM* و *fL* المعلمتين المتحصل عليها من الطريقتين، بالنسبة للمسيرات التي يترواح طولها بين 7 000 وkm 9 000، للاستكمال الداخلي من أجل توفير انتقال سلس (انظر الفقرة 4.5).

وتتضمن هذه الطريقة ثلاث خطوات أساسية:

- تحديد *fM*

- تحديد *fL*

- تقدير شدة المجال

### 1.3.5 تحديد *fM*

لتحديد *fM* ، تجري التنبؤات بتقسيم المسير إلى أقل عدد (*nM*) من القفزات متساوية الطول (*dM*)، km 4 000 أو أقل. وتحسب زاوية الارتفاع طبقاً للمعادلة (13)، مع مراعاة طول القفزة وارتفاع ثابت مقداره km 300. فإذا كانت زاوية الارتفاع اقل من 3 درجات، تضاف قفزة واحدة ويعاد حساب طول القفزة وزاوية الارتفاع إلى أن تزيد زاوية الارتفاع عن 3 درجات. وبعد ذلك، يحدد موقع نقطتي التحكم من الجدول 1أ). وفي هذه الحالة تكون *d*0 مساوية للطول *dM*، وبالتالي تقع نقطتا التحكم في منتصف القفزة (*dM*/2) من كل من المرسل والمستقبل.

ويحدد كل من foF2 *و*M(3000) *والتردد fH عند كل نقطة من نقطتي التحكم طبقاً للفقرة* 4.3*. وتستعمل هذه القيم لحساب* F2(Zero)MUF (*fz*)و F2(4000)MUF (*f*4) وMUF (*fBM*) الأساسية لنقطتي التحكم:

             MHz (29)

*حيث:*

*ويستعمل عامل خفض المسافة* (*fD*) لخفض طول MUF البالغ km 4 000 إلى الطول الفعلي للقفزة. ويتراوح عامل الخفض *fD بين* 0,0 *(لقفزة طولها* km 0*) و*1,0 *(لقفزة طولها* km 4 000*).*

(30)

حيث:

C6: –2,40074637494790∙10–24

C5: 25,8520201885984∙10–21

C4: –92,4986988833091∙10–18

C3: 102,342990689362∙10–15

C2: 22,0776941764705∙10–12

C1: 87,4376851991085∙10–9

C0: 29,1996868566837∙10–6

*dM*: (km)طول القفزة

*وتحدد قيمة fBM بشكل منفصل لنقطتي التحكم وتؤخذ القيمة الأقل بوصفها* MUF *الأساسية. وتؤخذ القيمة الأقل بوصفها*MUF *الأساسية للمسير بالكامل.*

*وتحدد قيمة fM بشكل منفصل لنقطتي التحكم وتؤخذ القيمة الأقل من ناتج ضرب العامل* K *و*MUF *الأساسية. وتؤخذ القيمة الأقل بوصفها* MUF *التشغيلية للمسير بالكامل.*

*fM* = *K* · *fBM*                MHz (31)

ويستعمل العامل k لحساب MUF التشغيلية، *fM*،من MUF الأساسية، *fBM:*

(32)

حيث:

*fBM,noon*:قيمة *fBM* لوقت يقابل الظهر المحلي.

*fBM,min*: قيمة *fBM* الأدنى التي تسجل خلال 24 ساعة.

تحصل على *W* و*X* و*Y* من الجدول 3. وتحدد زاوية سمت مسير الدائرة العظمى في مركز المسير بالكامل؛ وتستعمل هذه الزاوية من أجل الاستكمال الداخلي الخطي للزاوية بين قيم الشرق-الغرب والشمال-الجنوب.

الجـدول 3

قيم *W*، *X*، *Y* المستعملة في حساب عامل التصحيح *K*

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | *W* | *X* | *Y* |
| شرق-غرب | 0,1 | 1,2 | 0,6 |
| شمال-جنوب | 0,2 | 0,2 | 0,4 |

### 2.3.5 تحديد *fL*

تتأثر LUF بشدة بالامتصاص غير الثانوي. وتمتص الموجات HF عند اختراق الطبقة D. ولتحديد LUF ، يقسم المسير إلى عدد *nL* من القفزات المتساوية في الطول *dL*، (لا تزيد عن km 3 000). وتحدد نقاط الاختراق بافتراض ارتفاع انعكاس ثابت مقداره km 300 وارتفاع اختراق مقداره km 90 (نقطتا اختراق لكل قفزة).

وتحسب *fL* بواسطة المعادلة (33):

                MHz (33)

حيث:

*m*: عدد نقاط الاختراق، 2*nL*

*R*12: عدد البقع الشمسية التي لا تصل إلى حالة التشبع بالنسبة للقيم الكبيرة ويمكن أن تتجاوز 160.

χ: زاوية سمت الشمس والتي يمكن حسابها باستعمال المعادلة التالية:

(34)

حيث:

δ: الميل الشمسي (بالتقويم الدائري)

φ*m*: خط العرض الجغرافي لنقطة الاختراق رقم *m* (بالتقويم الدائري)

η:: زاوية الساعة الشمسية (بالتقويم الدائري)

ويمكن تقريب الميل δ بخط العرض الفرعي للشمس عند منتصف الشهر (*sx*) من الجدول 4:

الجـدول 4

خط العرض الفرعي للشمس عند منتصف الشهر

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| الشهر | يناير | فبراير | مارس | أبريل | مايو | يونيو | يوليو | أغسطس | سبتمبر | أكتوبر | نوفمبر | ديسمبر |
| (بالدرجات)sx | 21,2– | 12,7– | 2,2– | 9,7 | 18,8 | 23,3 | 21,6 | 14,1 | 3,1 | 8,4– | 18,4– | 23,3– |

ويمكن تقريب زاوية الساعة الشمسية بالمعادلة:

(35)

حيث:

*UTC*: التوقيت العالمي (الساعة)

*ym*: خط الطول الجغرافي لنقطة الاختراق رقم *m* (بالتقويم الدائري).

وتحدد χ إجمالاً لكل اختيار للمسير الإشعاعي عبر ارتفاع مقداره km 90. وعندما تكون χ > 90°، تقرب cos0,5χ إلى الصفر

*i*90: زاوية السقوط عند ارتفاع km 90

*p′*: طول المسير المائل

*Aw*: معامل الانحراف الشتوي، ويحدد عند نقطة منتصف المسير ويكون متساوياً عند خطوط العرض الجغرافية من °0 إلى °30 وعند °90 ويصل إلى قيمه القصوى الواردة في الجدول 5 عند °60. وتحدد القيم عند خطوط العرض البينية باستخدام الاستكمال الداخلي الخطي.

الجـدول 5

قيم معامل الانحراف الشتوي، *Aw*، عند خط عرض جغرافي °60 المستعمل في حساب *fL*

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| نصف الكرة | الشهر | | | | | | | | | | | |
| يناير | فبراير | مارس | أبريل | مايو | يونيو | يوليو | أغسطس | سبتمبر | أكتوبر | نوفمبر | ديسمبر |
| الشمالي | 0,30 | 0,15 | 0,03 | 0,00 | 0,00 | 0,00 | 0,00 | 0,00 | 0,01 | 0,03 | 0,15 | 0,30 |
| الجنوبي | 0,00 | 0,00 | 0,00 | 0,03 | 0,15 | 0,30 | 0,30 | 0,15 | 0,03 | 0,00 | 0,00 | 0,00 |

مبدئياً، تحدد *fL* لمدة 24 ساعة من المعادلة (33) أو من LUF الليلية (*fLN*). ويحدد *fLN* من المعادلة

(36)

وفي كل ساعة، تؤخذ القيمة الأكبر من القيم المحسوبة من المعادلتين (32) و(35) بوصفها *fL* لهذه الساعة. وبهذه الطريقة تكون قيمة *fL* الأدنى خلال 24 ساعة هي *fLN* . وبعد ذلك سحب الانحطاط من day-LUF إلى night-LUF ومرجع ذلك أن الامتصاص لا يتبع زاوية سمت الشمس تماماً، بل يتأخر حول غروب الشمس. والإجراء التالي ضرورة لتحديد من day إلى night.

وتعرف الساعة من day-LUF إلى night-LUF، *tr*، بالساعة التي تقل فيها *fL* في هذه اللحظة عن 2\**fLN* ، في حين تكون الساعة التي تسبقها أكبر من 2\**fLN*. وفي حالة عدم وجود الساعة *tr*، يكون قد تم استكمال تحديد *fL* خلال الساعات الأربع والعشرين.

في حالة وجود الساعة *tr*، تجب إعادة حساب *fL* لهذه الساعة والساعات الثلاث التالية بالطريقة التالية. وبالنسبة للساعة *tr*، تحسب *fL* باستخدام المعادلة:

(37)

حيث:

وبالنسبة للساعات الثلاث التالية (3, 2, 1= *n*)، تحسب *fL* بالمعادلة:

(38)

وتحل قيم *fL المعاد حسابها محل قيم fL الأولية فقط عندما تكون أكبر وبمجرد حساب جميع قيم fL في فترة* 24 *ساعة، يتم اختيار قيمة fL للساعة الحالية ويستكمل حساب fL*.

### 3.3.5 تقدير شدة المجال *Etl*

تحسب محصلة متوسط شدة المجال *Etl*:



– 30,0  *Pt* + *Gtl* + *Gap* – *Ly*            dB(1 V/m) (39)

وتكون *E*0 هي شدة المجال في الفضاء الحر من أجل قدرة مشعة e.i.r.p. بقيمة MW 3، وفي هذه الحالة:

*E*0  139,6 – 20 log *p*            dB(1 V/m) (40)

حيث:

*p'* يحسب بواسطة المعادلتين (19) و(13) على أساس km 300 = *hr*.

*Gtl*: أعلى قيمة لكسب هوائي الإرسال عند السمت المطلوب في مدى الارتفاع °0 إلى (dB)°8

*Gap*: الزيادة في شدة المجال بسبب التبئير عند المسافات الطويلة، حسب العلاقة التالية:

                dB (41)

ولما كانت *Gap* في العلاقة أعلاه تميل إلى ما لا نهاية عندما تكون *D* من مضاعفات  *R*0، فإنها تحدد بقيمة dB 15.

*Ly*: عبارة مماثلة لمفهوم *Lz* والقيمة الحالية الموصى بها هي dB 0,9–.

يشار إلى أن القيمة *Ly* تتعلق بعناصر طريقة التنبؤ، ومن ثم يجب أن يقترن أي تعديل في هذه العناصر بمراجعة للقيمة *Ly*.

*fH*: متوسط قيم تردد دوران الإلكترونات الذي يحدد عند نقطتي التحكم

*fM*: MUF (انظر الفقرة 1.3.5)

*fL*: LUF (انظر الفقرة 2.3.5).

## 4.5 مسيرات بين 7 000 وkm 9 000

يتحدد متوسط شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية *Eti* في هذا المدى من المسافات من خلال الاستكمال الداخلي بين القيم *Es* و*El*. حيث *Es* هو جذر التربيع لشدة المجال من المعادلة (28). وتشير إلى *El* أسلوب مركب كما في المعادلة (39).

*Ei*  100 log10 *Xi*            dB(1 V/m) (42)

على أساس



حيث: 

و 

ويساوي التردد MUF الأساسي للمسير أصغر قيم MUF الأساسية حسب المعادلة (3) من أجل نقطتي التحكم المشار إليهما في الجدول 1أ).

# 6 القدرة المتوسطة المتيسرة عند المستقبل

بالنسبة إلى مدى المسافات حتى km 7 000 حيث تحسب شدة المجال بواسطة الطريقة المذكورة في الفقرة 2.5 من أجل أسلوب *w* معين تكون شدة مجال الموجة الأيونوسفيرية فيه*Ew*  (dB(1 V/m)) عند التردد (MHz) *f*، تحدد قدرة الإشارة المقابلة المتيسرة (dBW) *Prw* عند هوائي استقبال بلا خسارة يساوي كسبه *Grw* (dB بالنسبة إلى الهوائي المتناحي) في اتجاه ورود الإشارة على النحو التالي:

*Prw*  *Ew*  *Grw* – 20 log10 *f* – 107,2            dBW (43)

ويعطى متوسط القدرة الناتجة المتيسرة (dBW) *Pr* من خلال جمع القدرات الصادرة عن مختلف الأساليب، ويتعلق إسهام كل من هذه الأساليب بكسب هوائي الاستقبال في اتجاه ورود هذا الأسلوب. وبالنسبة إلى العدد *N* من الأساليب المساهمة في المجموع:

 (44)

أما بالنسبة إلى مسافات تفوق km 9 000، حيث تحسب شدة المجال بواسطة الطريقة المذكورة في الفقرة 3.5، فإن شدة المجال الناتجة *El* تقابل محصلة الأساليب المركبة. ويحدد *Pr* في هذه الحالة بواسطة المعادلة (43) حيث *Grw* هي أكبر قيمة لكسب هوائي الاستقبال عند السمت المطلوب في مدى الارتفاع بين °0 إلى °8.

وتحدد القدرة، في المدى المتوسط 7 000 إلى km 9 000 من المعادلة (42) بواسطة القدرتين المقابلتين لقيمتي *Es* و*El.*

الجـزء 3

التنبؤ بأداء النظام

# 7 المتوسط الشهري لنسبة الإشارة إلى الضوضاء *(S/N)*

تعطي التوصية ITU-R P.372 قيماً لمتوسط قدرة الضوضاء الجوية عند الاستقبال على هوائي رأسي قصير أحادي القطب بلا خسارة فوق أرض موصلة تماماً، وتعطي أيضاً قيم شدة الضوضاء الاصطناعية والضوضاء الكونية. وإن *Fa* (dB(*kTb*)) هو عامل الضوضاء الخارجية الناتجة عند التردد (MHz) *f* حيث *K* هي ثابتة بولتزمان، ودرجة الحرارة المرجعية *T* بمقدار K 288. فعندما يستعمل، عموماً، هوائي استقبال عملي آخر فقد يختلف عامل الضوضاء الناتج عن هذه القيمة *Fa*. ولكن بما أن معطيات قياس كاملة عن الضوضاء في هوائيات مختلفة غير متوفرة، فقد يكون من المناسب أن يفترض تطبيق القيمة *Fa* الناتجة في التوصية ITU-R P.372 كتقدير أولي. ومن ثم فإن المتوسط الشهري للنسبة إشارة إلى ضوضاء (dB) *S/N* المحققة داخل عرض نطاق (Hz)*b* هو:

*S*/*N*  *Pr* – *Fa* – 10 log10 *b* + 204 (45)

حيث:

*Pr*: هي القدرة المتوسطة المتيسّرة في المستقبِل والمحددة في الفقرة 6 أعلاه.

# 8 شدة المجال الأيونوسفيري وقدرة الإشارة المستقبلة ونسب الإشارة إلى الضوضاء من أجل نسب مئوية أخرى من الوقت

يمكن تحديد شدة المجال الأيونوسفيري والقدرة المتاحة للمستقبل والنسبة إشارة إلى ضوضاء من أجل نسبة مئوية محددة من الوقت بدلالة انحرافات الإشارة والضوضاء خلال ساعة واحدة ومن يوم إلى آخر. وفي غياب معطيات أخرى يمكن اعتماد النسب المسموح بها لخبو الإشارة هي النسب التي تبناها المؤتمر WARC HFBC-87 مع انحراف قصير الأجل للعشرية العليا بقيمة dB 5 وانحراف للعشرية الدنيا بقيمة dB 8. أما بالنسبة إلى خبو الإشارة طويل الأجل فتؤخذ انحرافات العشرية بدلالة نسبة تردد التشغيل إلى التردد MUF الأساسي المشار إليه في الجدول 2 من التوصية ITU-R P.842.

أما في حالة الضوضاء الجوية فتؤخذ الانحرافات العشرية لقدرة الضوضاء التي يسببها التغير من يوم إلى آخر من التوصية ITU-R P.372. ولا تطبق حالياً أية نسبة يسمح بها للتغير في خلال الساعة الواحدة. وتؤخذ الانحرافات العشرية للضوضاء الاصطناعية في غياب المعلومات المباشرة عن التغاير الزمني على النحو المحدد للانحرافات العشرية في التوصية ITU‑R P.372 على الرغم من أنها تتعلق حصراً بتركيبة من احتمالات التغير في المكان والزمان.

وتعتبر التغيرات المركبة للقيمة العشرية للضوضاء المجرّية خلال الساعة الواحدة ومن يوم إلى آخر مساوية لقيمة dB 2.

تعطي النسبة إشارة إلى ضوضاء التي يتم تجاوزها أثناء %90 من الوقت في المعادلة:

*S*/*N*90 = *S*/*N*50 – (*S*2*wh* + *S*2*dd* + *N*2*dd*)1/2 (46)

حيث:

*Swh*: أدنى انحراف عشري للإشارة المطلوبة لمتوسط شدة المجال في الساعة الواحدة والناتج ضمن تغيير الساعة (dB)

*Sdd*: أدنى انحراف عشري للإشارة المطلوبة لمتوسط شدة المجال في الشهر والناتج ضمن التغييرات اليومية (dB)

*Ndd*: أعلى انحراف عشري للضوضاء الخلفية لمتوسط شدة المجال في الشهر الواحد الناتج من التغييرات اليومية (dB)

ويمكن الحصول على قيم الانحراف لنسب مئوية أخرى من معلومات التوزيع اللوغاريتمي العادي الوارد في التوصية ITU‑R P.1057.

# 9 أدنى تردد مستعمل (LUF)

يعرّف أدنى تردد مستعمل (LUF) في التوصية ITU‑R P.373. ويقدر هذا التردد وفقاً للتعريف على أنه أدنى تردد، مقدراً إلى أقرب MHz 0,1، يمكن عنده الحصول على نسبة الإشارة إلى الضوضاء المطلوبة المساوية للمتوسط الشهري لنسبة الإشارة إلى الضوضاء.

# 10 اعتمادية الدارة الأساسية (BCR)

## 1.10 اعتمادية الأنظمة المشكلة التماثلية

تعرّف الاعتمادية BCR في التوصية ITU‑R P.842، حيث الاعتمادية (وهي معطاة في هذه التوصية كنسبة مئوية) هي احتمال تحقيق معايير الأداء المحددة (أي النسبة إشارة إلى ضوضاء المحددة). وفي حالة الأنظمة التماثلية تقدر على أساس النسب إشارة إلى ضوضاء التي تدمج التغيرات العشرية لشدة مجال الإشارة والضوضاء الخلفية خلال الساعة الواحدة ومن يوم إلى آخر. ويرد وصف التوزيع حول القيمة المتوسطة في الفقرة 8 ويرد الإجراء الخاص بذلك في التوصية ITU‑R P.842.

## 2.10 اعتمادية الأنظمة المشكلة رقمياً مع مراعاة تمديد الوقت والتردد للإشارة المستقبَلة

الاعتمادية في أنظمة التشكيل الصلبة فيما يتعلق بالتمديد المتوقع للوقت والتردد، هي النسبة المئوية من الوقت التي يتوقع أثناءها الحصول على النسبة إشارة إلى ضوضاء المطلوبة باستخدام الإجراء الوارد في الفقرة 8.

وينبغي عموماً مراعاة تمديد الوقت والتردد للإشارة المستقبَلة في الأنظمة المشكلة رقمياً.

### 1.2.10 معلمات النظام

يستخدم التمثيل المبسَّط لوظيفة النقل في القناة. ويقوم تقدير الاعتمادية فيما يتعلق بطريقة التشكيل المعينة على أربع معلمات:

*- نافذة الوقت*، *Tw*: وهي الفاصل الزمني الذي تعمل ضمنه أساليب الإشارة على تحقيق أداء النظام والذي يحدُّ تجاوزه من هذا الأداء.

*- نافذة التردد، Fw*: وهي فاصل التردد الذي تعمل أساليب الإشارة ضمنه على تحقيق أداء النظام والذي يحد تجاوزه من هذا الأداء.

- *النسبة إشارة إلى ضوضاء المطلوبة، S/Nr*:نسبة مجموع قدرة متوسط أساليب الإشارة في الساعة إلى الضوضاء المطلوبة لتحقيق الأداء المحدد في الظروف التي تحيط بأساليب الإشارة ضمن نافذتي الوقت والتردد *Tw* و*Fw*.

- *نسبة الاتّساع، A*: يتم التنبؤ بالقيمة المتوسطة في الساعة لشدة المجال لكل أسلوب انتشار، مع مراعاة قدرة المرسل وكسب الهوائي في ذلك الأسلوب. ويتحدد الأسلوب الأكثر شدة في تلك الساعة وتكون نسبة الاتساع، *A*، هي نسبة شدة مجال الأسلوب الفرعي إلى الأسلوب المهيمن، والتي قد تؤثر على أداء النظام إذا ما ترافقت مع تأخير انتشار يفوق *Tw* وتمديد تردد أعلى من *Fw*.

### 2.2.10 وقت الانتشار

يُحسب وقت الانتشار لأسلوب ما بالمعادلة التالية:

 (47)

حيث:

*p′*: مسافة مائلة افتراضية (km) تعطى في المعادلتين (13) و(19) وارتفاع الانعكاس *hr*، محدد في القسم 1.5

*c*: سرعة الضوء (km/s) في الفضاء الحر.

يمكن تحديد التأخير الزمني التفاضلي بين الأساليب استناداً إلى قيم التأخير الزمني لكل أسلوب.

### 3.2.10 إجراء التنبؤ بالاعتمادية

يستخدم الإجراء التالي في التنبؤ بالاعتمادية:

*المسيرات التي يصل طولها إلى km 9 000:*

*الخطوة 1*: تتحدد شدة المجال للأسلوب المهيمن، *Ew* باتباع الطريقة الواردة في الفقرتين 2.5 و3.5.

*الخطوة* 2: يتم تحديد جميع الأساليب النشيطة الأخرى التي يتم فيها تجاوز شدة المجال (*Ew* – *A* ((dB).

*الخطوة 3*: من الأساليب المحددة في الخطوتين (1 أو (2، يتحدد الأسلوب الواصل أولاً، وتتحدد جميع الأساليب في النافذة *Tw* المقيسة من الأسلوب الواصل أولاً.

*الخطوة 4*: فيما يتعلق بالمسيرات التي يصل طولها إلى km 7 000، يتم جمع قدرة الأساليب الواصلة في النافذة، أو يستخدم إجراء الاستكمال الداخلي الوارد في الفقرة 4.5 فيما يتعلق بالمسيرات التي يتراوح طولها بين 7 000 وkm 9 000، وتتحدد اعتمادية الدارة الأساسية (BCR) باستخدام الإجراء الوارد في الفقرة 1.10 والذي يستعمل إجراء الجدول 1 من التوصية ITU-R P.842. وتستعمل نسبة الإشارة إلى الضوضاء المطلوبة، *S*/*Nr*، في الخطوة 10 من ذلك الجدول.

*الخطوة 5*: إذا كان لأي أسلوب نشيط من الأساليب التي تحددت في الخطوة 2 أوقات انتشار تفاضلي تتجاوز نافذة الوقت، *Tw*، فإن نقص الاعتمادية الناجم عن هذه الأساليب يتحدد باستخدام طريقة مماثلة لتلك الخاصة باعتمادية الدارة الإجمالية الواردة في الجدول 3 من التوصية ITU‑R P.842، والتي تستعيض عن نسب الحماية النسبية الواردة في الخطوة 3 من الجدول 3 بالنسبة *A* وتتجاهل عامل التغيُّر من يوم إلى يوم بإعطاء جميع معلمات الخطوتين 5 و8 القيمة dB 0. والنتائج المتحصل عليها من الخطوة 14 بالتوصية ITU-R P.842 هي اعتمادية الدارة الرقمية، DCR، في غياب الانتثار. وبالتالي، فإن انحطاط الاعتمادية الناجم عن تداخل الأساليب المتعددة، *MIR*، هو نسبة القيم المتحصل عليها من الخطوات من 1 إلى 13 من الجدول 3 بالتوصية   
ITU-R P.842)، أي أن DCR تساوي ((BCR) × (MIR)/100)%.

ويلاحظ أنه قد يكون من الضروري إعادة النظر في قيم الانحرافات العشرية الواردة في الخطوتين 6 و9 من الجدول 3 إذ إن توزيع الاحتمالات قد يختلف باختلاف الأساليب.

*الخطوة 6*: خارج المناطق والأوقات التي يتوقع فيها الانتثار، يتوقع أن يكون تخالف التردد الناجم عن حركة وسط طبقات الانعكاس بحدود Hz 1، وتفترض هذه الطريقة أن تردداً من هذا القبيل يُهمل.

*المسيرات التي يفوق طولها عن km 9 000*

شدة مجال الإشارة المركبة هي تلك الناتجة في الفقرة 3.5. ويُفترض أن الأساليب التي تُنتج هذه الإشارة المركبة تندرج ضمن تمديد وقت انتشار قدره ms 3 عند km 7 000 ويزداد تدريجياً ليصل إلى ms 5 عند km 20 000. وإذا كانت نافذة الوقت المخصصة للنظام أقل من تمديد وقت الانتشار هذا يمكن التنبؤ بأن النظام لن يفي بشروط أدائه.

## 3.10 الانتثار الاستوائي

بالإضافة إلى الإجراء المتخذ في الفقرة 2.10، ينبغي القيام بالخطوات التالية من أجل حساب التمديد الناجم عن الانتثار والذي يستدعي نموذج الانتثار الاستوائي الوارد في المرفق 1:

*الخطوة 7*: إذا انطوى المسير على تمديد وقت مردّه الانتثار في الأوقات والمناطق الجغرافية المحددة في المرفق 1، الفقرة 1 طبقت دالة انتثار الوقت في أوقات الزيادة على كل أسلوب من أساليب المنطقة F داخل نافذة الوقت وشدة الانتثار *pTspread* الموجود في حافة نافذة الوقت *Tw*.

*الخطوة 8*: يرد في الفقرة 2 من المرفق 1 التمديد المحتمل في التردد الناجم عن الانتثار ودالة الانتثار الترددي هذه، *pFspread*، تطبق في الأوقات وفي المناطق الجغرافية المحددة في المرفق على الأسلوب المهيمن للمنطقة F ووجدت شدة انتثار التردد متناظرة في حواف نافذة التردد *Fw*.

*الخطوة 9*: إذا تجاوزت قيمة أي *pTspread* و/أو *pFspread* على حواف النوافذ (*EW* و*A*)، فإن احتمال حدوث انتثار ينبغي تحديده عند نقاط التحكم الخاصة بأساليب المنطقة F على النحو الوارد في الفقرة 3 من المرفق 1. وعند مراعاة أكثر من نقطة تحكم واحدة لأسلوب انتشار ما، يؤخذ الاحتمال الأكبر.

*الخطوة 10*: تعطى اعتمادية الدارة الرقمية في الدالة التالية:

DCR = ((*BCR*) × (*MIR*) × (1 – *probocc*)/100)% (48)

حيث احتمال ظهور الانتثار *probocc* معرف في المرفق 1.

المرفق 1 للملحق 1  
  
نموذج الانتثار الاستوائي لإشارات الموجات الديكامترية (HF)

**1** يعطى نموذج الانتثار الزمني للقدرة المتيسِّرة من المكونة المنتثرة *pTspread* في توزيع لوغاريتمي نصف عادي:



في الحالات التي تكون فيها τ أكبر من τ*m*.

حيث:

*pm*: القدرة المتيسرة المستقبلة من الانعكاس المرآوي للأسلوب

τ: التأخير الزمني المعني

τ*m*: لتأخير الزمني في الأسلوب المرآوي

*Tspread*: الانحراف المعياري لتمديد الوقت في هذا التوزيع النصفي وهو ms 1.

**2** الانتثار في تمديد التردد متناظر حول التردد المرسل وشكل تغيُّره مماثل لتمديد الوقت:



حيث:

*f*: التردد المعني

*fm*: التردد المركزي المرسَل

*Fspread*: الانحراف المعياري لتمديد التردد وهو Hz 3.

**3** احتمال ظهور الانتثار في يوم محدد في شهر، *probocc*، يعطى في العلاقة:



حيث:



حيث λ*d* هو الميل المغنطيسي



حيث:

*Tl*: التوقيت المحلي عند نقطة المراقبة مقدراً بالساعات؛

=*FR* (0,1 + 0,008*R*12) أو (1 أيهما أصغر، و *R*12هو الكَلَف الشمسي

و



حيث *m* هو رقم الشهر.

**4** سيكون إجراء التنبؤ تحديد سويات مكونات انتثار الوقت والتردد تبعاً لحدود نافذتي الوقت والتردد المحددتين في نظام التشكيل المستخدم. وإذا كانت نسبة أعلى سوية بينهما إلى سوية المكونة المرآوية للأسلوب المهيمن تقع ضمن حدود التداخل بين الرموز المخصصة للنظام، يتوقع أن يكون النظام ضمن الاحتمال الذي يعطيه نموذج احتمال ظهور الانتثار.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

1. \* ثمة برنامج حاسوبي (ITURHFProp) مصاحب لإجراءات التنبؤ الموصوفة في هذه التوصية متاح في موقع قطاع الاتصالات الراديوية على الشبكة في الجزء المخصص للجنة الدراسات 3 للاتصالات الراديوية. [↑](#footnote-ref-1)
2. يوفر الاتحاد معلومات مفصلة عن مجموعة من الهوائيات المصاحبة لبرنامج حاسوبي. لمزيد من التفاصيل راجع التوصية ITU‑R BS.705. [↑](#footnote-ref-2)