

RECOMMANDATION UIT-R P.1407-1

**Propagation par trajets multiples et paramétrage
de ses caractéristiques**

(Question UIT-R 203/3)

(1999-2003)

L'Assemblée des radiocommunications de l'UIT,

considérant

- a) qu'il est nécessaire d'évaluer les conséquences des phénomènes de propagation par trajets multiples pour les services utilisant des systèmes numériques;
- b) qu'il est souhaitable de normaliser la terminologie et les expressions servant à caractériser les phénomènes de propagation par trajets multiples,

recommande

- 1** d'utiliser les termes et définitions figurant dans l'Annexe 1 pour décrire de façon cohérente les notions liées à la propagation par trajets multiples.

Annexe 1**1 Introduction**

Dans les systèmes radioélectriques avec de faibles hauteurs d'antenne, il y a souvent plusieurs trajets indirects entre l'émetteur et le récepteur dus aux réflexions sur les objets environnants, auxquels s'ajoute le trajet direct en cas de visibilité directe. Ces phénomènes de propagation par trajets multiples sont particulièrement importants en milieu urbain où les murs des bâtiments et les surfaces pavées des routes sont à l'origine d'importantes réflexions. Le signal reçu est donc la résultante de plusieurs composantes caractérisées par des amplitudes, des angles de phase et des directions d'arrivée différentes.

On peut considérer que la variabilité spatiale de la puissance du signal qui en résulte a deux modes:

- a) évanouissement rapide qui varie sur des distances de l'ordre d'une longueur d'onde, essentiellement en raison des variations des angles de phase des différentes composantes du signal;
- b) évanouissement lent qui varie sur des distances importantes, essentiellement en raison des variations de l'effet de masque des objets environnants.

Par ailleurs, les différentes composantes du signal peuvent être sujettes à un effet Doppler plus ou moins important selon le mouvement du mobile ou des objets réfléchissants, véhicules par exemple.

Le canal multitrajet associé au mobile peut se caractériser par sa réponse impulsionnelle qui varie en fonction de la vitesse du mobile et/ou des diffuseurs. Un récepteur doit donc tenir compte de la distorsion du signal provoquée par des échos dans le canal et des variations rapides de la nature de cette distorsion. Ces caractéristiques du canal radioélectrique associé au mobile sont décrites par les profils de retard de puissance et les spectres Doppler obtenus à partir de sondages à large bande du canal.

L'amplitude des signaux à destination ou en provenance de véhicules circulant dans des zones urbaines ou boisées varie considérablement en raison de la diffusion multiple. Des évanouissements de 30 dB ou plus au-dessous du niveau moyen sont courants. Le champ instantané mesuré sur des distances de quelques dizaines de longueurs d'onde correspond à peu près à la distribution de Rayleigh. Les valeurs moyennes de ces distributions sur un secteur peu étendu varient considérablement d'une zone à l'autre, en fonction de la hauteur, de la densité et de la répartition des collines, des arbres, des bâtiments et autres structures.

La connaissance des caractéristiques de propagation par trajets multiples dans les liaisons du service mobile est un élément majeur pour assurer la qualité de transmission de signaux numériques. Physiquement, les caractéristiques de la propagation par trajets multiples comprennent le nombre de trajets, les amplitudes, les différences de marche (délai) et les angles d'arrivée. Ces caractéristiques peuvent se traduire en termes de fonction de transfert du canal de propagation (caractéristiques amplitude-fréquence) et de largeur de bande de corrélation.

Les § 2 et 3 donnent les définitions des paramètres de canal pour un secteur peu étendu (à petite échelle). On utilise ensuite des données statistiques associées à ces paramètres à petite échelle pour générer des fonctions de distribution cumulative (CDF). Une CDF à moyenne échelle couvre un certain tronçon de mesures, de quelques dizaines à quelques centaines de mètres de longueur. On considère que l'association des données issues de plusieurs tronçons à moyenne échelle constitue une caractérisation à grande échelle ou globale qui est représentative de l'environnement considéré (terrain accidenté, zone urbaine, zone suburbaine, grandes pièces intérieures, corridors, etc.).

Un canal linéaire variable dans le temps peut être caractérisé par un filtre linéaire transverse. Le signal de sortie du filtre est la somme de répliques du signal d'entrée retardées, affaiblies et affectées de l'effet Doppler. Le canal est alors représenté par une fonction d'étalement retard-Doppler appelée parfois fonction de diffusion. Cette fonction représente le phénomène dû aux trajets multiples dans les trois dimensions: retard en excès, fréquence Doppler et densité de puissance. Cette formulation convient particulièrement pour la réalisation d'un simulateur sous forme d'un filtre transverse dynamique.

2 Paramètres de la propagation par trajets multiples

On trouvera ci-après les paramètres appropriés à la description statistique des effets de la propagation par trajets multiples. Ces paramètres peuvent être calculés soit à partir d'un profil de retard en puissance instantané, soit à partir de la moyenne de ces réponses sur un parcours de quelques longueurs d'onde.

Le *retard moyen* est la moyenne des retards pondérés par leur puissance et il est donné par le moment d'ordre un de la réponse impulsionnelle.

L'*étalement des retards* est l'écart quadratique moyen des retards pondérés par leur puissance et il est donné par le moment d'ordre deux de la réponse impulsionnelle. Il fournit une mesure de la variabilité du retard moyen.

La *fenêtre des retards* est la longueur de la portion centrale de la réponse impulsionnelle en puissance qui contient un certain pourcentage de son énergie totale.

L'*intervalle des retards* est défini comme la durée de la réponse impulsionnelle entre les deux valeurs du retard qui correspondent à la première fois où l'amplitude de la réponse impulsionnelle dépasse un seuil donné, et à la dernière fois où elle devient inférieure à ce seuil.

La *largeur de bande de corrélation* est définie comme la fréquence pour laquelle la fonction d'autocorrélation de la fonction de transfert tombe au-dessous d'un seuil donné.

En ce qui concerne la Fig. 1, la puissance totale P_m du profil de retard en puissance est donnée par la formule:

$$P_m = \int_{t_0}^{t_3} P(t) dt \quad (1)$$

où:

$P(t)$: densité de puissance de la réponse impulsionnelle

t : retard par rapport à une référence de temps

t_0 : instant où $P(t)$ dépasse le seuil de coupure pour la première fois

t_3 : instant où $P(t)$ dépasse le seuil de coupure pour la dernière fois.

Le retard moyen T_D est donné par le moment d'ordre un de la réponse impulsionnelle:

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

où:

τ : variable de retard en excès, égale à $t - t_0$

τ_a : instant d'arrivée de la première composante multitrajet reçue (première crête du profil)

$$\tau_e = t_3 - t_0$$

Sous sa forme discrète, l'équation (2a) devient:

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

où $i = 1$ et N sont les indices des premier et dernier échantillons du profil de retard au-dessus du niveau de seuil, M étant l'indice de la première composante multitrajet reçue (première composante du profil).

Les retards peuvent être déterminés à partir de la relation suivante:

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

où r_i est la somme des distances qui séparent d'une part l'émetteur du réflecteur multitrajet et d'autre part le réflecteur du récepteur, ou la distance totale qui sépare l'émetteur du récepteur pour t_{LOS} .

L'étalement des retards S en valeur quadratique moyenne est défini par la racine carrée du moment centré d'ordre deux:

$$S = \sqrt{\frac{\int_0^{\tau_e} (\tau - T_D - \tau_a)^2 P(\tau) d\tau}{\int_0^{\tau_e} P(\tau) d\tau}} \quad (3)$$

ou, sous sa forme discrète:

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

La fenêtre des retards, W_q , est la durée de la portion centrale de la réponse impulsionnelle qui contient un certain pourcentage q de la puissance totale:

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

où les instants t_1 et t_2 sont définis par:

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

et l'énergie à l'extérieur de la fenêtre est divisée en deux parts égales $\left(\frac{100 - q}{200}\right) P_m$.

L'intervalle des retards, I_{th} , est défini comme l'intervalle de temps entre l'instant t_4 où l'amplitude de la réponse impulsionnelle dépasse pour la première fois un seuil donné P_{th} , et l'instant t_5 où cette amplitude devient pour la dernière fois inférieure à ce seuil:

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

La transformation de Fourier de la densité de puissance de la réponse impulsionnelle donne l'autocorrélation $C(f)$ de la fonction de transfert:

$$C(f) = \int_0^{\tau_e} P(\tau) \exp(-j 2 \pi f \tau) d\tau \quad (8)$$

Dans l'équation (8), la largeur de bande de corrélation est sous-estimée dans le cas d'un canal à distribution de Rice. Pour ces canaux, il est plus précis d'estimer la largeur de bande de corrélation à partir de la fonction de corrélation de fréquences décalées, qui est obtenue au moyen de la fonction de transfert complexe variant en fonction du temps, en calculant le coefficient de corrélation pour différents espacements de fréquence.

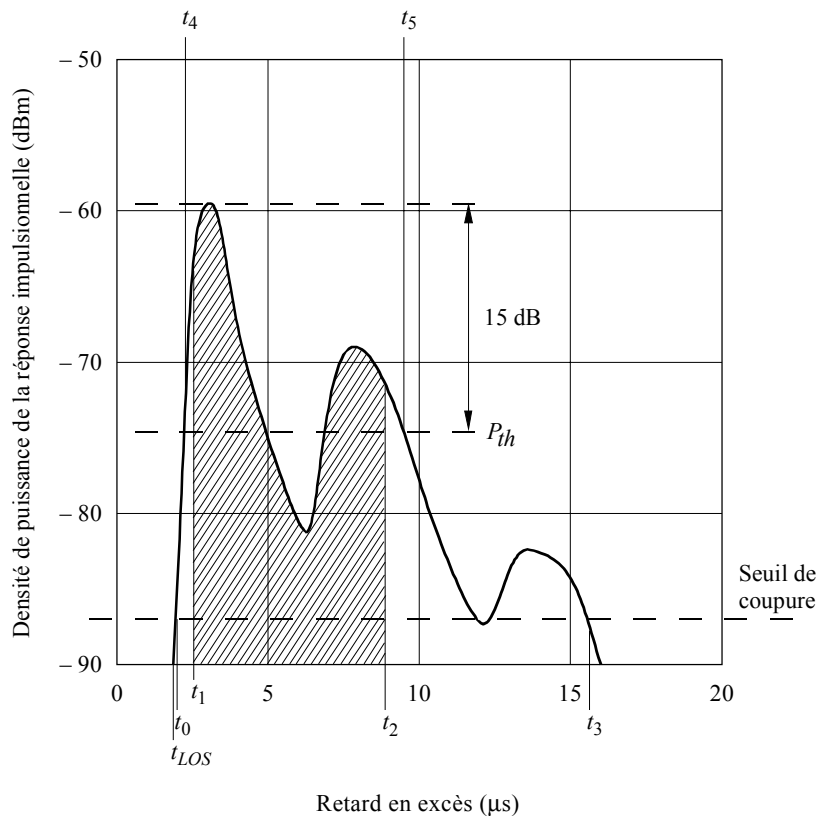
La largeur de bande de corrélation, B_x , est définie comme la fréquence pour laquelle $|C(f)|$ est égal à $x\%$ de $C(f=0)$.

Pour l'analyse des données, il est recommandé d'utiliser des fenêtres des retards pour 50%, 75% et 90% de la puissance, des intervalles des retards pour des seuils de 9 dB, 12 dB et 15 dB en dessous de la valeur crête et une largeur de bande de corrélation pour 50% et 90% de corrélation. Il faut

noter que les effets du bruit et des signaux parasites dans le système (de la partie radioélectrique au système de traitement de données) peuvent être tout à fait significatifs. Il est donc important de déterminer avec précision le seuil de bruit et/ou parasites des systèmes et de conserver une marge de sécurité au-dessus de celui-ci. Une marge de sécurité de 3 dB est recommandée et, dans le but de garantir l'exactitude des résultats, il est recommandé d'utiliser un rapport minimum crête/parasite de 15 dB, par exemple (non compris les 3 dB de marge de sécurité) comme critère d'acceptation avant qu'une réponse impulsionnelle ne soit incluse dans les statistiques.

La Fig. 1 illustre un exemple d'utilisation de quelques-uns des termes définis ci-dessus.

FIGURE 1
Exemple de réponse impulsionnelle en puissance



La fenêtre des retards, W_{90} , contenant 90% de la puissance reçue est indiquée par des hachures. L'intervalle des retards, I_{15} , contenant le signal au-dessus du niveau «15 dB en dessous de la valeur de crête», s'étend entre t_4 et t_5

3 Paramètres relatifs à la direction d'arrivée

Supposons que $P(\theta)$ soit la puissance reçue (W) dans la direction θ , θ étant l'angle (rad) mesuré depuis la direction du signal principal (qui est censée être constante pendant la durée de la mesure). La valeur quadratique moyenne de l'étalement angulaire σ_θ de la direction d'arrivée est alors définie comme suit:

$$\sigma_\theta = \sqrt{\frac{1}{P_0} \int_{-\pi}^{\pi} (\theta - \bar{\theta})^2 P(\theta) d\theta} \quad (9)$$

où:

$$P_0 = \int_{-\pi}^{\pi} P(\theta) d\theta \quad (10)$$

et:

$$\bar{\theta} = \frac{1}{P_0} \int_{-\pi}^{\pi} \theta P(\theta) d\theta \quad (11)$$

toutes les intégrales étant évaluées pour des valeurs supérieures au seuil de bruit des mesures.
