

# 用于时延估计的一种相关峰内插算法

黄建人

(东南大学 南京 210018)

1995年5月29日收到

**摘要** 本文介绍一种基于余弦函数的相关峰内插算法. 在时延估计系统中, 为了减少运算量和增加观察时间, 采用内插算法是必要的. 因为在频率估算时应用了迭代算法, 所以无论对于  $\cos x$ 、 $\sin x/x$  或实际的相关峰, 都有相当高的内插精度.

**关键词** 时延估计, 内插, 相关函数

## An interpolation algorithm of the correlation peak for time delay estimation

Huang Jianren

(Southeast University, Nanjing 210018)

**Abstract** We report the an inner interpolation algorithm of the correlation peak. The interpolation is necessary for reducing the sample frequency and increasing the observation time. We use a Three Point Iteration Method in the frequency estimation, and consequently the interpolation method has higher precision for the  $\cos(x)$  or the  $\sin(x)/x$  function of the correlation peak, in the time delay estimation system. Simulating results are given in this paper.

**Key words** Time delay estimation, Inner interpolation, Correlation function

### 1 引言

在采用相关法或广义相关法的时延估计系统中, 峰值位置的分辨率取决于采样频率. 为了提高分辨率, 必须提高采样频率. 如果数据量的增加受设备量的限制, 则只能缩短观察时间, 而观察时间的缩短会增加估计误差. 内插算法是解决这一矛盾的较好方法, 它可以使采样频率适当降低, 而使观察时间适当加长. 本文提出一种精度比较高的三点余弦迭代内插算法.

### 2 原理

由相关函数的特性可知, 当用于求相关函数的谱为一  $\delta$  函数时, 相关函数为一余弦函数; 当谱为白谱时, 相关函数为  $\delta$  函数; 而当谱为白色的矩形谱时, 相关函数具有  $\sin x/x$  的形式, 对于实际信号的谱, 为了克服某些强噪声的干扰, 一般采用带通滤波, 并进行预白化处理, 其谱将有矩形白色特点. 有些情况

下, 由于某些频率分量比较强, 信噪比较高, 所以往往不作预白处理, 而作最大似然处理, 故实际信号的频谱虽有矩形谱的特点, 但不一定是白色的, 所以, 相关峰的形状就介于  $\sin x/x$  和余弦函数之间.

对于余弦函数  $\cos x$ , 在  $x=0$  附近作 Taylor 展开, 有

$$\cos x \simeq 1 - x^2/2$$

对于  $\sin x/x$ , 在  $x=0$  附近作 Taylor 展开, 有

$$\sin x/x \simeq 1 - x^2/6$$

所以,  $\cos x$  和  $\sin x/x$  都具有相似的抛物线形状, 因此, 对于  $\cos x$  或  $\sin x/x$  都可以采用  $\cos x$  函数的内插以求取极值的坐标.

设离散的余弦函数如图 1 所示. 在最大值附近的三采样点分别为  $a_1$ 、 $a_2$ 、 $a_3$ . 设余弦信号的频率为  $f_p$ , 则反映内插时延  $\Delta\tau$  的相角  $\theta$  为

$$\theta = 2\pi f_p \cdot \Delta\tau$$

故有  $\Delta\tau = \theta / (2\pi f_p)$  (1)

内插时延  $\Delta\tau$  为极值点与  $a_2$  点的横坐标间隔所代表的时间, 设  $a_2$  点时延为  $\Delta\tau$ , 故总的时延  $\tau$  为  $\tau = \tau_0 + \Delta\tau$ .

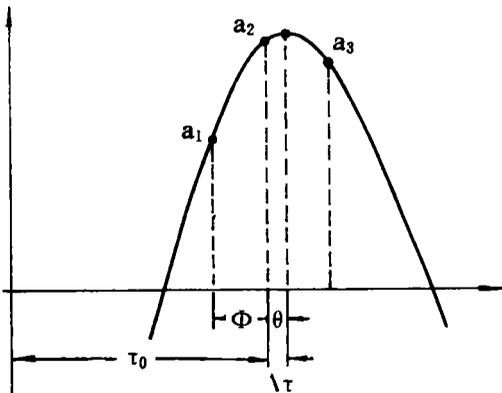


图 1 余弦函数三采样点示意图

余弦信号的频率  $f_p$  为未知数, 我们可以通过迭代运算求得. 先假设余弦信号的频率为  $f_0$ , 实际采样频率为  $f_s$ , 令  $m = f_s / f_0$ , 则  $T = 1/f_s = 1/mf_0$ , 每一采样间隔  $T$  相对于  $f_0$  的相位角  $\varphi$ :

$$\varphi = 2\pi f_0 T = \frac{2\pi}{m} \quad (2)$$

由于假设的频率  $f_0$  不一定等于  $f_p$ , 所以余弦信号的实际频率  $f_p$  可以表示为

$$f_p = f_0 + \Delta f_0$$

则采样间隔  $T$  相对于  $f_p$  的相位角  $\phi$  可表示为

$$\begin{aligned} \phi &= 2\pi f_p T = 2\pi(f_0 + \Delta f_0)T \\ &= \frac{2\pi}{m} + \nu \end{aligned} \quad (3)$$

这里

$$\nu = \frac{2\pi}{m} \cdot \frac{\Delta f_0}{f_0}$$

$$\Delta f_0 = \frac{m\nu}{2\pi} \cdot f_0$$

所以

$$f_p = f_0(1 + \frac{m\nu}{2\pi}) \quad (4)$$

式中  $\nu$  可以通过  $a_1$ 、 $a_2$ 、 $a_3$  求得, 其中  $a_1$ 、 $a_3$  为紧靠  $a_2$  的左右采样点. 当  $f_0$  接近  $f_p$  时,  $\Delta f_0 \ll f_0$ ,  $\nu$  为一小量, 故有

$$a_2 = A \cos \theta \quad (5.1)$$

$$\begin{aligned} a_3 &= A \cos[\phi - \theta] = A \cos[(\frac{2\pi}{m} + \nu) - \theta] \\ &\simeq A[(\cos \frac{2\pi}{m} - \nu \sin \frac{2\pi}{m}) \cos \theta \\ &\quad + (\sin \frac{2\pi}{m} + \nu \cos \frac{2\pi}{m}) \sin \theta] \end{aligned} \quad (5.2)$$

$$\begin{aligned} a_1 &= A \cos[\phi + \theta] = A \cos[(\frac{2\pi}{m} + \nu) + \theta] \\ &\simeq A[(\cos \frac{2\pi}{m} - \nu \sin \frac{2\pi}{m}) \cos \theta \\ &\quad - (\sin \frac{2\pi}{m} + \nu \cos \frac{2\pi}{m}) \sin \theta] \end{aligned} \quad (5.3)$$

令  $\alpha = \frac{a_3 + a_1}{2a_2} \quad (6)$

因为  $\alpha = \cos \frac{2\pi}{m} - \nu \sin \frac{2\pi}{m}$

则有  $\nu = \frac{\cos \frac{2\pi}{m} - \alpha}{\sin \frac{2\pi}{m}} \quad (7)$

由式(4)、(6)、(7)构成迭代公式组, 将求得的  $f_p$  代替  $f_0$  求  $m$ , 继续迭代运算, 当  $\nu \leq \nu_0$  时, 迭代结束, 这里  $\nu_0$  为一控制精度的小数.

为求解  $\theta$ , 令

$$\beta = \frac{a_3 - a_1}{2a_2} = (\sin \frac{2\pi}{m} + \nu \cos \frac{2\pi}{m}) \operatorname{tg} \theta \quad (8)$$

故

$$\theta = \operatorname{tg}^{-1} \frac{\beta}{\sin \frac{2\pi}{m} + \nu \cos \frac{2\pi}{m}} = \operatorname{tg}^{-1} \chi \quad (9)$$

这里

$$\chi = \frac{\beta}{\sin \frac{2\pi}{m} + \nu \cos \frac{2\pi}{m}} \quad (10)$$

用近似公式计算  $\theta$ , 得

$$\theta \simeq \chi - \frac{\chi^3}{3} + \frac{\chi^5}{7.5} \quad (11)$$

最后,  $\Delta\tau$  即可用式(1)求得.

### 3 计算机模拟

内插运算是在求得相关峰以后进行的, 由于三点余弦迭代内插局域收敛, 如采样频率太

低会出现发散现象, 故要求相关峰附近三点 ( $a_1, a_2, a_3$ ) 的值大于零. 迭代次数依赖于初值  $f_0$  和  $\nu_0$ , 一般迭代一至三次即可满足要求.

在计算机模拟时, 式(7)和式(8)中的正弦、余弦用 Taylor 级数展开:

$$\begin{aligned} \sin\left(\frac{2\pi}{m}\right) &\simeq \left(\frac{2\pi}{m}\right) - \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^3}{3!} \\ &\quad + \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^5}{5!} - \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^7}{7!} \\ \cos\left(\frac{2\pi}{m}\right) &\simeq 1 - \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^2}{2!} \\ &\quad + \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^4}{4!} - \frac{\left(\frac{2\pi}{m}\right)^6}{6!} \end{aligned}$$

表1为由  $\cos x$  和  $\sin x/x$  求得的  $a_1, a_2, a_3$  样点在不同采样频率 ( $f_s/f_p$  不同) 时的内插结果. 表中  $\Delta\tau_c$  表示由  $\cos x$  给出  $a_1, a_2, a_3$  求得的内插结果,  $\Delta\tau_s$  表示由  $\sin x/x$  给出  $a_1, a_2, a_3$  求得的内插结果.

表1 不同采样频率时的内插模拟 ( $\nu_0=0.001$ )

$f_s/f_p$	36.000	18.000	10.286	8.182	7.200	4.000	
标准 $\Delta\tau$	0.2000	0.2000	0.2000	0.2000	0.2000	0.2000	
内插	$\Delta\tau_c$	0.2000	0.2000	0.2001	0.2000	0.2001	0.2000
	$\Delta\tau_s$	0.1995	0.1981	0.1939	0.1890	0.1863	0.1345

表2表示标准时延值不同时, 由  $\cos x$  和  $\sin x/x$  产生的  $a_1, a_2, a_3$  样点的内插结果.  $\Delta\tau_c$ 、

$\Delta\tau_s$  同表1. 表3为本文内插与 F. A. Reed<sup>[1]</sup> 提出的

表2 不同时延值的内插模拟 ( $f_s/f_p=10.286 \nu_0=0.001$ )

标准 $\Delta\tau$	0.0000	0.1000	0.2000	0.3000	0.4000	0.5000	
内插	$\Delta\tau_c$	0.0000	0.1000	0.2001	0.3000	0.4000	0.5000
	$\Delta\tau_s$	0.0000	0.0965	0.1939	0.2929	0.3945	0.4996

表3 两种内插方法比较 (标准  $\Delta\tau=0.2000 \nu_0=0.001$ )

$f_s/f_p$	36.000	18.000	10.286	8.182	7.200	4.000
$\Delta\tau_s$ (本文)	0.1995	0.1981	0.1939	0.1890	0.1863	0.1345
$\Delta\tau_R$ (文献[1])	0.1990	0.1958	0.1872	0.1797	0.1735	0.1087

内插的结果比较, 该内插公式为

$$\Delta\tau_R = \frac{a_3 - a_1}{2a_2 - (a_3 + a_1)} \cdot \frac{1}{2} \quad (12)$$

## 4 结束语

本文介绍的三点余弦迭代内插算法与文献[1]提出的方法相比具有较高的精度, 虽然运算量有所增加, 但当采用了信号处理器以后,

这不是主要困难, 本算法已在广义相关时延估计系统取得了较理想的效果.

## 参 考 文 献

- [1] Reed F A, Feintuch P L, Bershah N J. *IEEE Trans AS-SP*, 1981, 29(3): 561—576.
- [2] 王劲林, 李启虎, 声学学报, 1992, 17(3): 208—216.

(上接第 32 页)

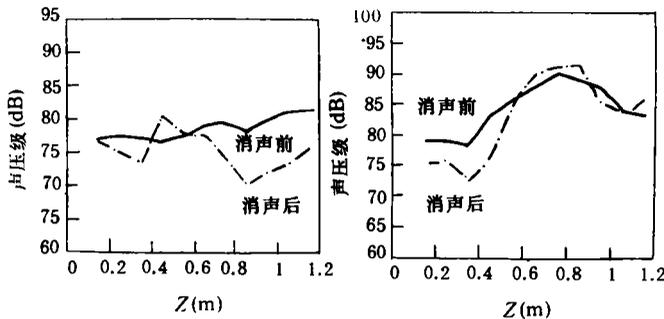


图 7 声腔内消声区域的变化

初级噪声频率  $f=1850$  Hz, 测点在  $(\theta, r)$  平面投影分别为 (a)  $(-30^\circ, 0.15)$ , (b)  $(30^\circ, 0.15)$

内有源控制外声场声透射是有效的, 在声腔低模态密度条件下的频率范围内能取得好的消声效果; 自适应有源消声器对宽带噪声的抵消效果令人鼓舞; 误差传感器置于圆柱声腔两端, 未能取得消声效果; 消声区域与声腔模态分布有关.

(2) 为了使不同初级噪声频率下的消声区域一致并且空间范围足够大, 单个或几个误差传感是不够的, 改进的方法包括增加有源消声器通道数, 优化误差传感器位置及利用误差信号的内插虚拟多个误差传感器<sup>[5]</sup>.

(3) 次级源还可采用次级声源与次级力源的组合形式, 以提高降噪效果.

## 4 讨论

由于圆柱体内外均处于水介质中, 结构-声腔耦合较强, 引入次级声源能够在较宽的频率范围内取得好的降噪效果. 为了将来的工程实际应用, 还应该在以下几个方面进一步加以改进.

(1) 为了提高宽带噪声降噪效果, 应该对参考信号的拾取方式加以研究, 以使得参考信号与误差传感器取得的信号相关性最大; 改进自适应有源消声器及其算法; 作为次级声源的发射换能器应尽量满足低频宽带条件.

## 参 考 文 献

- [1] Ma Y L, Chen K A, *Advances in Natural Science*, 1994, 4(6): 715—719.
- [2] Pan J, Bies D A, *J. Acoust. Soc. Amer.*, 1990, 87(2): 691—707.
- [3] 陈克安, 马远良, 孙进才. 声学学报, 1994, 19(6): 434—443.
- [4] 陈克安, 马远良, 孙进才. 应用声学, 1993, 12(5): 7—12.
- [5] 陈克安, 马远良. 声学学报, 1992, 18(5): 357—366.