

ارسال و بازشناسی سیگنال آشوبناک و روش‌های عصبی در آشکارسازی اطلاعات موجود در آن

مهکام کاهکش

گروه مهندسی برق- الکترونیک

دانشکده فنی دانشگاه آزاد نجف آباد

mahkamk@yahoo.com

علیرضا نقش

گروه مهندسی برق- مخابرات

دانشکده تحصیلات تکمیلی دانشگاه آزاد نجف آباد

Naghsh_a@yahoo.com

چکیده: در این مقاله به بررسی تکنیک جدیدی در مخابرات که در آن از یک سیگنال آشوبناک به عنوان کریر استفاده می‌شود، می‌پردازیم. و به دلیل اینکه پردازشها و بررسی‌ها در مورد مخابرات آشوبناک کاملاً وابسته به روش‌های سنکرونیزاسیون سیستمهای آنهاست و این کار به شدت حساس به نویز کانال می‌باشد، روش‌های مختلف سنکرون سازی سیستمهای آشوبناک را عنوان کرده و قوانین سنکرون سازی اینگونه سیستمهای را به صورت اجمالی بررسی می‌کند. همچنین به مقایسه بین عملکرد سیستمهای آشوبناک و سیستمهای کلاسیک پیشرفتی می‌پردازیم، تا مزایای واقعی اینگونه سیستمهای مشخص شوند. از طرفی شبکه‌های عصبی خود سازمانده که دارای ویژگی ذاتی دسته بندی و منظم سازی الگوهای نامنظم را دارا می‌باشند، در ارسال و بازبایی اطلاعات آشوبناک بسیار پرکاربرد بوده که به معرفی آنها نیز پرداخته ایم.

کلمات کلیدی : مخابرات آشوبناک، سنکرونیزاسیون، شبکه عصبی مصنوعی خودسازمانده، نویز کانال

۱- مقدمه

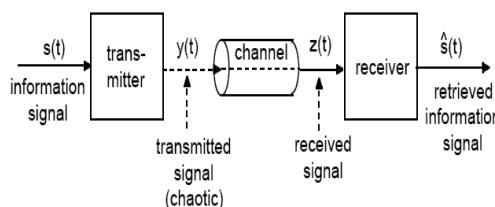
وقتی پی برده شد که سیستم‌های آشوبناک می‌توانند با هم سنکرون شوند [1,2]، معلوم شد که سیگنال‌های آشوبناک هم می‌توانند به عنوان سیگنال کریر برای انتقال اطلاعات استفاده شوند. در ابتدا انگیزه اصلی مخفی کردن اطلاعات در اختشاش برای کاربردهای نظامی بود از طرفی روش‌های قبلی که برای امور نظامی به کار می‌رفت سال‌های اخیر استفاده وسیع و عمومی پیدا کرده است و مخابرات آشوبناک می‌توانست جایگزین مناسبی برای روش‌های قدیمی باشد چراکه شباهت زیادی از لحاظ عملکرد با روش‌های قبلی داشت و جنبه عمومی پیدا نکرده بود. با پیشرفت سریع مخابرات سیار، مخابرات آشوبناک راه خود را برای ارائه شدن در صنعت پیدا کرد. بنابراین اهمیت مقایسه مخابرات آشوبناک، [3,4] با روش‌های مرسوم ارسال اطلاعات مطرح می‌شود تا بدانیم که روش‌های جدید واقعاً چه مزایایی دارند.

مسلم است که تجهیزات مورد نیاز برای این نوع ارسال و آشکارسازی از پیچیدگی کمتری نسبت به سیستم‌های مخابرات مرسوم دارند ولی در عوض کارایی سیستم‌های مخابرات آشوبناک در حضور نویز سازگاری کمتری داشته و از این نظر زمینه مطالعه و تحقیق بیشتری را دارد. از معایب روش‌های قدیمی این است که در این روش‌ها با افزایش توان سیستم انتقال، برای سنکرون سازی کیفیت اطلاعات ارسالی از بین می‌رود. ولی در روش مطرح شده در اینجا این

مشکل تا حد زیادی بهبود پیدا کرده. از طرفی روش‌های عصبی به دلایل ویژگی‌های ذاتی شبکه عصبی از جمله توانایی بازسازی اطلاعات نا مفهوم و قدرت طبقه بندی اطلاعات نا منظم بدون نیاز به معلم در بازیابی اطلاعات موجود در سیگنال آشوبناک ابزار قدرتمندی می‌باشد که در اینجا از شبکه خود سازمانده کوهون برای این منظور استفاده نموده ایم.

۲- اصول مخابرات آشوبناک:

یک سیستم آشوبناک برای انتقال اطلاعات می‌تواند به صورت شکل ۱ نمایش داده شود. سیگنال اطلاعات $s(t)$ وارد یک سیستم دینامیک نا منظم می‌شود که سیگنال نا منظم $y(t)$ را تولید می‌کند که این سیگنال همان سیگنال آشوبناک می‌باشد.^[5]



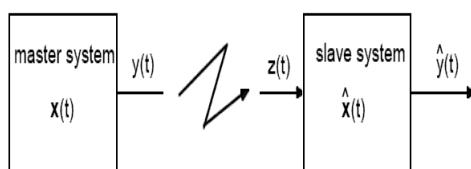
شکل ۱: نمای کلی یک سیستم آشوبناک انتقال اطلاعات

سیگنال $y(t)$ از کanal عبور کرده و تغییراتی همچون اعوجاج و تاخیر روی آن رخ می‌دهد و سیگنال $z(t)$ که خود آشوبناک است وارد گیرنده می‌شود. گیرنده یک سری پردازش مناسب روی $z(t)$ انجام می‌دهد و اطلاعات را از آن استخراج می‌کند. خروجی گیرنده سیگنال $\hat{s}(t)$ است که باید تخمینی با تقریب بسیار خوب از $s(t)$ باشد.

گیرنده‌ها را به دو دسته‌ی وابسته و نابسته تقسیم می‌کنیم. گیرنده‌های نابسته از ویژگی‌های آماری سیگنال رسیده $z(t)$ برای استخراج اطلاعات استفاده می‌کند. با این گیرنده‌ها فقط روش‌های مدولاسیون آشوبناک شناخته می‌شود ولی اطلاعات دقیق قابل استخراج نیستند، بنابراین این روش به تنها‌ی برای استخراج اطلاعات کافی نیست. گیرنده‌های وابسته اصولاً سیستمهای دینامیک و پویا هستند و شبیه سیستم فرستنده سیگنال آشوبناک هستند این گیرنده‌ها خود را با فرستنده سنکرون کرده و می‌توانند اطلاعات را از یک سیگنال آشوبناک $(z(t))$ استخراج کنند. برای سنکرون شدن گیرنده با فرستنده باید پارامترهای فرستنده مشخص باشند. این پارامترها می‌توانند با یک سیگنال مخفی راهنمای از طرف فرستنده برای گیرنده ارسال شود و گیرنده وابسته این علائم راهنمای را دریافت کرده و خودش را با فرستنده سنکرون می‌کند. واضح است که این سنکرون سازی خیلی حساس و وابسته به نویز کanal است و این یکی از نقاط ضعف این نوع انتقال اطلاعات است که توسط فیلترهای وفقی و تشخیص آمارگان کanal قابل اصلاح است.

۳- مفهوم سنکرون سازی:

بلوک دیاگرام زیر(شکل ۲) را درنظر بگیرید:



شکل ۲: دو سیستم برای مفهوم سنکرونیزاسیون

دو سیستم $x(t)$ و $y(t)$ را درنظر بگیرید که $y(t)$ را ارسال می کند و $x^*(t)$ سیگنال خروجی $y^*(t)$ را تولید می کند و اگر اعوچاج کانال قابل صرف نظر کردن باشد. $(z(t))$ همان $y(t)$ خواهد بود. اگر پارامترهای دو سیستم $x(t)$ و $y(t)$ ایده آل باشد. برای بیان سنکرون سازی تعاریف زیر را درنظر می گیریم.

تعریف _ سیستم $x(t)$ با $y(t)$ سنکرون است اگر به ازای هر یک از شرایط اولیه $k(0)$ و $x^*(t)$

$$(1) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} |y^*(t) - y(t)| \rightarrow 0$$

اگر مزاحمت کانال در نظر گرفته شود و یا پارامترهای سیستمها کاملا دقیق نباشد، رابطه (1) دست نیافتنی است پس تعریف زیر را بیان می کنیم که به واقعیت نزدیک تر است:

$$(2) \quad \frac{|y^*(t) - y(t)|}{\sqrt{y(t)^2}} < \eta, t > T$$

هنگامی که η به میزان دلخواه کوچک باشد و در حد آستانه سنکرون سازی «(مثال ۰/۲)» می توان تا حدی علکرد مناسب داشت.

در صورتی که کانال یک نویز بادامنه نا مشخص همانند نویز گوسی را به سیگنال اضافه کند، رابطه (2) نیازی به شرط $T > t$ ندارد ولی با احتمال زیاد برای هر $t > T$ صادق است. موقتاً از اختلال کانال و پارامترهای نامناسب چشم پوشی می کنیم و می خواهیم بدایم چگونه تعریف (1) را با تعاریف مرسوم سنکرون سازی مقایسه کنیم.

معمولا برای تعریف سنکرون سازی از یک سیگنال متناوب استفاده می کنند. فرض کنید سیستم $x(t)$ سیگنال پریودیک $y(t)$ را تولید می کند. طبق قرارداد گوئیم که $x(t)$ با $y(t)$ سنکرون است اگر $y(t)$ به ازای t های بزرگ دارای همان پریود باشد. به عبارت دیگر هرگاه فاز $y(t)$ و $y^*(t)$ قفل شده باشند یعنی اختلاف فاز این دو سیگنال کاملا ثابت باشد گوییم دو سیگنال سنکرون هستند.

این مفهوم را نمی توان برای سیگنال های غیر متناوب در نظر گرفت. ولی در بعضی مقالات و کتاب ها مفهوم فاز را برای سیگنال های غیر پریودیک هم بیان می کنند بنابراین مفهوم سنکرون سازی فوق را می توان برای همه سیگنال ها تعیین داد.

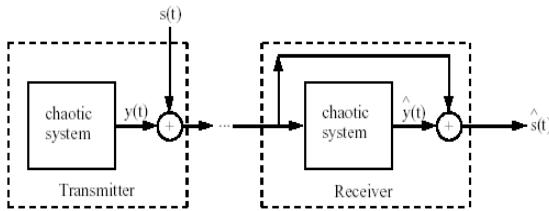
۴- روش های ارسال و بازناسی اطلاعات آشوبناک:

در پژوهش های مختلف روش های زیادی برای ارسال اطلاعات به وسیله سیگنال کریز آشوبناک ارائه شده است [6] که ما به صورت زیر آنها را طبقه بندی می کنیم:

۴-۱- روش پوشش آشوبناک:

در این روش اطلاعات آنالوگ ما به خروجی یک سیستم آشوبناک که $y(t)$ را تولید می کند اضافه می شود و در فرستنده این ارسال می شود. در قسمت گیرنده یک سیستم بی نظم مشابه که خروجی آن سنکرون با $y(t)$ است وجود دارد. در این روش $s(t)$ سیگنال اطلاعات ما است که یک سیگنال آشوبناک و سنکرون شده است.

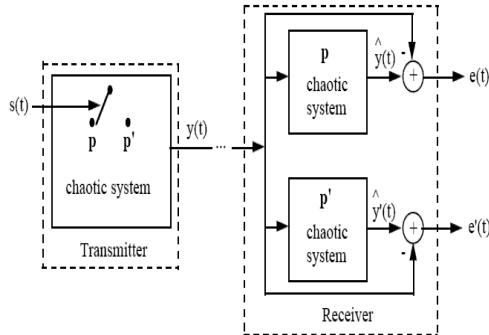
در هر صورت اگر خطای سنکرون سازی کوچک باشد انتظار ما این است که در طرف گیرنده تخمین مناسبی از $s(t)$ باشد، چون اغتشاش اضافه شده در گیرنده با سیستمی سنکرون از سیگنال اغتشاش ما کم می شود که در شکل ۳ این موضوع نمایش داده شده است. یکی از معایب این روش این است که سیگنال ما قابل تشخیص از نویز کانال نیست.



شکل ۳: بلوك دياگرام مربوط به روش پوشش سیگنال آشوبناک

۴-۲- روش سویچینگ یا کلید زنی آشوبناک:

در اين روش سیگنال اطلاعات باينری فرض می شود. که اين سیگنال دو حالت مطابق شکل ۴ سویچ را کنترل می کند و اين سویچ پارامترهای سیستم تولید سیگنال آشوبناک را عوض می کند. بنابراین بسته به مقدار $s(t)$ در هر لحظه سیستم آشوبناک پارامترهای متفاوتی دارد. مثلاً پارامترهای سیستم بسته به مقدار $s(t)$ یا بردار P و یا بردار P' می باشد، خروجی $y(t)$ که يك سیگنال آشوبناک است به سمت گيرنده که شامل دو سیستم آشوبناک با پارامترهای P و P' است فرستاده می شود. هنگامی که کلید فرستنده در وضعیت p قرار دارد $y(t)$ ارسالی با گيرنده ای که پارامتر آن بردار P است سنکرون می شود در حالیکه سیستمی که بردار آن P' است سنکرون نیست. بنابراین بردار خطای $e(t)$ به سمت صفر میل میکند. در حالیکه $e(t)$ یك سیگنال غیر صفر می باشد. نتيجه اينکه سیگنال $s(t)$ می تواند از روی خطای سیگنال بازسازی شود.



شکل ۴: بلوك دياگرام روش سوئیچینگ آشوبناک

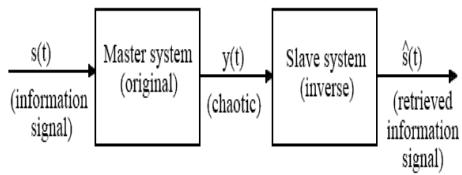
واضح است که وقتی فرستنده يك سیگنال را ارسال می کند در يك زمان مشخص باید اين سیگنال در همان لحظه فرستنده را سنکرون و خطای مورد نظر را محاسبه کن بنابراین اشكال اين نوع انتقال اين است که تقریباً کند عمل می کند.

۴-۳- مدولاسیون سیستم آشوبناک با استفاده از معکوس سیستم :

با توجه به سیستم master_slave در شکل ۵ سیستم slave معکوس سیستم فرستنده است. ابتدا $s(t)$ وارد يك سیستم که خروجی آن اغتشاش است وارد سیستم معکوس می شود و تخمینی از $s(t)$ به دست می آيد. در حالت ایده آل باید:

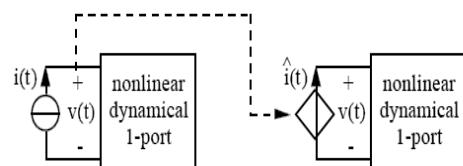
$$(3) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} |s^*(t) - s(t)| \rightarrow 0$$

در اين حالت می گوییم که سیستم معکوس با سیستم اصلی سنکرون است.



شکل ۵: سیستم اصلی و معکوس آن برای بازیابی سیگنال

شکل ۶ یک مثال عملی از این سیستم است که در آن $y(t)$ نقش سیگنال اطلاعات را بازی می کند. و لتاژ $v(t)$ نقش سیگنال ارسالی را ایفا میکند

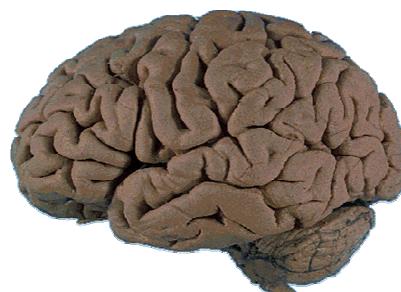


شکل ۶: مثالی از دریافت اطلاعات به وسیله سیستم معکوس گیرنده

اطلاعات ارسالی توسط سیستم معکوس به آسانی بازیابی می شوند. در اینجا $s(t)$ از اطلاعات خود به عنوان کریر استفاده می کند و $y(t)$ ارسال میکند. بنابراین در این روش نیازی به اضافه کردن سیگنال آشوبناک به سیگنال اصلی نیست، در واقع یک سیستم آشوبناک به عنوان فرستنده و معکوس همان سیستم، گیرنده خواهد بود. این روش نسبت به سویچینگ نامنظم سریع تر است ولی در بعضی موارد پیاده سازی عملی نسبت به نویز کانال تاثیر پذیری بیشتری دارد.

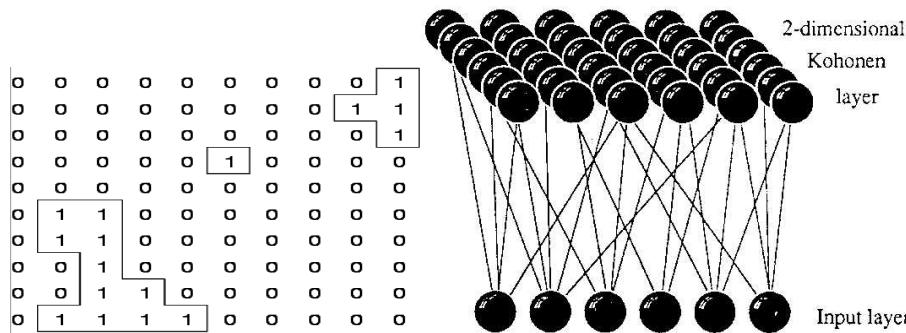
۴-۴- روشن آشکارسازی عصبی با استفاده از شبکه عصبی کوهون:

کوهون بیشتر کار خود را بر اساس بررسی دقیق توپولوژی قسمت کورتکس مغز بنا نموده است و شواهد بیولوژیکی بسیاری این فکر را پشتیبانی می کند. سلول های نزدیکتر به سلول فعلی، قوی ترین خط اتصال را دارند. لیکن بعد از یک فاصله معین خط اتصال سلول فعلی با آن ها بازدارنده می شود. کوهون این پدیده را عمدتاً عامل نگاشت توپولوژیکی مغز می دانست. خواهیم دید که کوهون مدل سازی این پدیده را با استفاده از اتصالات موضعی در شبکه و محدود کردن تنظیم ضرایب وزنی به همسایگان موضعی گره های فعل انجام داده است.



شکل ۷: نمای کلی کرتکس مغز

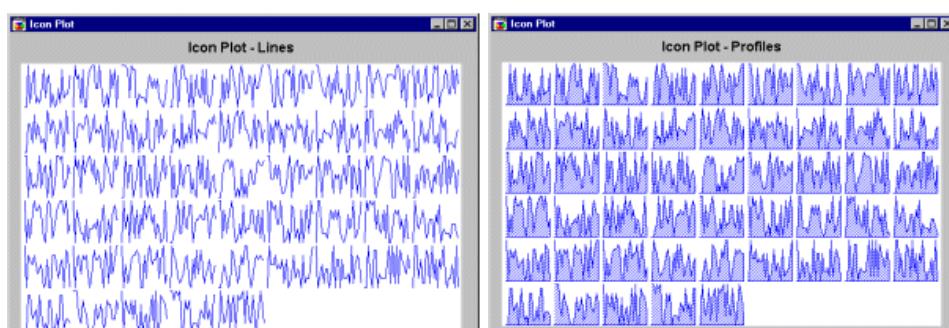
نحوه عمل شبکه متاثر از داده‌های آموزشی را می‌توان با تابع برنده کل قیاس نمود. هر بردار ورودی با بردار ضرایب وزنی هر گره مقایسه می‌شود. گره‌ای که نزدیک‌ترین بردار ضرایب وزنی را با بردار ورودی داشته باشد به عنوان برنده انتخاب شده و بردار ورودی به آن تعلق می‌گیرد. آنگاه گره برنده، بردار ضرایب وزنی خود را تنظیم کرده و آن را به بردار ورودی مذکور به شبکه عرضه شد بیشترین اثر را از خود نشان می‌دهد. کوهونن برای مدل سازی تابع کلاه مکریکی و اعمال اثرات جانبی گره‌های مرتبط، از مفهوم همسایگی توپولوژیک استفاده کرد. منظور از همسایگی، محدوده دینامیکی متغیری در اطراف گره برنده است، این محدوده معین می‌کند که ضرایب وزنی چند گره در اطراف گره برنده در طول آزمایش باید اصلاح گردد. در ابتدا شعاع همسایگی تمامی گره‌ها بسیار بزرگ تعیین می‌گردد. دامنه بزرگی آن‌ها می‌تواند به پهنه‌ای تمام گره‌های شبکه باشد. وقتی گره ای به عنوان نزدیک‌ترین گره به بردار ورودی برنده اعلام شود ضرایب وزنی آن گره همراه با تمام گره‌های موجود در شعاع همسایگی آن به مقدار یکسان اصلاح می‌شود. لیکن به تدریج که آموزش ادامه می‌یابد شعاع همسایگی به آرامی کاهش می‌یابد تا به حدی برسد که قبل از تعیین شده است.



شکل ۸: ساختار شبکه کوهونن و چگونگی طبقه‌بندی الگوهای آشوبناک

همانطور که گفته شد نرخ تنظیم ضرایب وزنی باید در طول دوره آموزش کاهش یابد به‌طوری که تغییر ضرایب وزنی به تدریج با تشکیل توبوگرافی شبکه کمتر و کمتر شود. این عمل باعث می‌شود که خوشها در داخل خود داده‌های آموزشی را به دقت نماید و شبکه در محدوده زمانی تعیین شده به سمت جوابی همگرا شود. کوهونن پیشنهاد می‌کند که در کاربردهای ممولی نرخ تنظیم ضرایب وزنی به صورت تابع نزولی خطی از تعداد گذرهای داده‌های آموزش تعیین گردد.^[7]

در شکل ۹ نمونه‌هایی از طبقه‌بندی‌های الگوهای آشوبناک مربوط با شبکه عصبی آورده شده است.



شکل ۹: باز شناسی سیگنال آشوبناک به وسیله شبکه عصبی

۵- نتیجه گیری و پیشنهادات :

همه روش‌های ذکر شده در انتقال اطلاعات به روش آشوبناک میتوانند برای مخابرات دیجیتال نیز مطرح شوند، [8] مگر اینکه این روش‌ها ذاتاً آنالوگ باشند مثل روش پوشش یا روش مدولاسیون مستقیم سیگنال آشوبناک. اطلاعات دیجیتال می‌توانند توسط مدولاسیون‌های مقدماتی مثل BPSK ارسال شوند.

در مخابرات دیجیتال اطلاعات دیجیتال از یک کانال آنالوگ منتقل می‌شوند. برای سادگی بحث را فقط به یک سیگنال دیجیتال محدود می‌کنیم. بنابراین m بیت این سیگنال یا صفر هستند و یا یک که به ازای هر کدام یک سیگنال آنالوگ $y(t)$ یا $z(t)$ که در آن‌ها $mT < t < (m+1)T$ است و این سیگنال می‌تواند از کانال عبور کند. در هر لحظه از زمان سیگنال ارسالی $y(t)$ یکی از دو حالت بیان شده را دارد که این خود بستگی به صفر یا یک بودن بیت ارسالی دارد.

حال در مخابرات آشوبناک این دو سیگنال به دست آمده دو سیگنال متمایز اغتشاش هستند. بنابراین بخش‌های مختلف قابل تشخیص می‌باشند. این دو سیگنال ارسالی در گیرنده بر اثر اعوجاج به صورت $(t)z$ و $(t)y$ با همان بازه مربوط به t به فرم Z تبدیل شده‌اند.

کار اصلی ما این است که سیگنال رسیده را با بخش خالص $(t)z$ و $(t)y$ مقایسه کرده و سپس یک معیار تصمیم گیری قرار دهیم تا مشخص باشد که چه سیگنال‌هایی ارسال شده است. این کار در عمل با محاسبه همبستگی $y(t)$ با $z(t)$ و $y(t)$ با $y(t)$ و با مشخص کردن یک معیار تصمیم گیری آستانه اجرا می‌شود.

هنگامیکه سیگنال سینوسی ارسال شود حلقه قفل فاز (PLL) می‌تواند یک سینوسی صحیح در گیرنده ایجاد کند. روش سوئیچینگ نامنظم سعی می‌کند که بیت فرستاده شده را باز سازی کند و این کار را با سنکرون کردن هر یک از سیستم‌های جزئی درون گیرنده با فرستنده انجام می‌دهد. هنگامی که این سنکرون سازی در بهترین سیستم جزئی داخل گیرنده صورت گرفت خطای حاصله صفر شده و بیت یا نماد ارسالی کاملاً مشخص خواهد شد. در روش مدولاسیون آشوبناک سیستم معکوس سنکرون سازی به وضوح مثال بالا دیده نمی‌شود.

برای استخراج $y(t)$ باید سیستم معکوس فرستنده را در گیرنده به نحوی ساخت، و این پیاده سازی سیستم معکوس نوعی سنکرونیزاسیون است ولی در ذات سیستم صورت می‌گیرد یعنی دو وظیفه سنکرون بودن و بازیافت سیگنال در فرستنده به صورت ذاتی مخلوط شده است. و جزء ساختار آن می‌باشد. در اینجا نقاط ضعف و مزایا ای استفاده از سیگنال کریبرآشوبناک را بررسی می‌کنیم. هنگامی که یک سیگنال سینوسی برای فرستنده در کانال ارسال می‌شود این سیگنال با بیت‌های بعدی که فرستاده می‌شوند کاملاً همبسته است. این حامل همانند انتقال اطلاعات به روش سنتی، یعنی ارسال بیت به بیت اطلاعات است ولی اگر سیگنال رسیده $z(t)$ برای هر بخش $y(t)$ تاخیرهای متفاوت داشته باشد این نایکسان بودن تاخیرها خود نوعی آشوبناکی سیگنال محسوب می‌شود. در این موارد استخراج کامل و صحیح اطلاعات برای گیرنده بسیار دشوار می‌باشد. اما در روش جدید چون شکل موج آشوبناک برخلاف سینوسیها و یا سیگنال‌های شناخته شده همبستگی بسیار کمی دارد با وجود تاخیرات نامنظم عملکرد بسیار بهتری را از خود در بازسازی و دریافت نشان میدهد [8]

به طور کلی روش فوق در ارسال و بازناسی اطلاعات علم نوبایی می‌باشد و روش‌ها و الگوریتم‌های عصبی جدید میتواند راهکاری برای رفع مشکلات آن باشد. به امید چنین پیشرفت‌ها و پیشنهادهای موثر در آینده ای نزدیک.

سپاسگزاری:

با تشکر فراوان از مدیریت محترم اتوماسیون و ارتباطات شرکت سهامی ذوب آهن اصفهان جناب آقای مهندس قانونی که امکان چنین تحقیقی را فراهم آورده‌اند.

فهرست مراجع و مأخذ :

- [1] C. K. Tse, F. C. M. Lau, K. Y. Cheong, and S. F. Hau, "Return-map-based approaches for noncoherent detection in chaotic digital communications," *IEEE Transactions on Circuits and Systems I*, vol. 49, pp. 1495-1499, 2002.
- [2] L. M. Pecora and T. L. Carroll, "Synchronization in chaotic systems," *Phys. Rev. Lett.*, vol. 64, no. 8, pp. 821–824, Feb. 1990
- [3] L. M. Pecora and T. L. Carroll, "Driving systems with chaotic signals," *Phys. Rev. A*, vol. 44, no. 4, pp. 2374–2383, Aug. 1991
- [4] M. Hasler, "Engineering chaos for encryption and broadband communication," *Phil. Trans. R. Soc. London*, vol. 352, pp. 1–12, 1995.
- [5] M. Gotz, K. Kelber, and W. Schwarz, "Discrete-time chaotic encryption systems—Part I: Statistical design approach," *IEEE Trans. Circuits Syst. I*, vol. 44, pp. 963–970, Oct. 1997.
- [6] F. Böhme and M. P. Kennedy, "Compensation of linear stationary channel influence in chaos communication," in *Proc. NDES'96*, Sevilla, Spain, June 27–28, 1996, pp. 93–98
- [7] U. Parlitz and L. Kocarev, "Multichannel communication using autosynchronization," *Int. J. Bifurcation Chaos*, vol. 6, no. 3, pp. 581–588, Mar. 1996.
- [8] D. J. Sobiski and J. S. Thorp, "PDMA-1: Chaotic communication via the extended Kalman filter," *IEEE Trans. Circuits Syst. I*, vol. 45, pp. 194–197, Feb. 1998