

DOI:10.19651/j.cnki.emt.2416065

基于分裂基 FFT 的 S 波段雷达信号 处理单元设计与实现^{*}

陈泽宗 周章凯 赵 晨

(武汉大学电子信息学院 武汉 430072)

摘要: 回波信号的信息解调主要依赖于 FFT 完成,本文提出了一种基于分裂基 FFT 的 FPGA 实现信号处理单元方案,用于高效解调回波信号信息。在原方案中,距离维解调由 DSP 完成,速度维解调在 PC 端进行,但其采用的单核 DSP 无法同时处理距离维解调与数据上传,导致实时性较低。本文利用 FPGA 并行处理和灵活可编程的特点,将两次信号解调集成至 FPGA 中实现,并完成了数据处理与上传的并行设计,提高了数据处理的实时性与可靠性。其中分裂基 FFT 是实现上述功能的关键,本文通过设计自适应计算单元与数据流控制单元,提升了分裂基 FFT 的处理速度,相比传统结构,本文方案节省了 5.4% 以上的计算周期;相比改进后的分裂基 FFT,可节省 2.31% 以上的计算周期。闭环测试结果表明,本文设计的集成化信号处理单元解调得到的目标点信噪比高达 70 dB,能够很好地满足信号处理的要求。

关键词: 分裂基 FFT;回波信号处理;FPGA

中图分类号: TN952 **文献标识码:** A **国家标准学科分类代码:** 510.1020

Design and implementation of S-Band radar signal processing unit based on split-radix FFT

Chen Zezong Zhou Zhangkai Zhao Chen

(School of Electronic Information, Wuhan University, Wuhan 430072, China)

Abstract: The demodulation of echo signal information primarily relies on the FFT. This paper proposes an FPGA-based signal processing unit scheme utilizing the split-radix FFT for efficient information demodulation of echo signal. In the original scheme, range dimension demodulation was performed by a DSP, while velocity dimension demodulation was conducted on a PC. However, the single-core DSP could not handle range dimension demodulation and data uploading in parallel, resulting in suboptimal real-time signal processing. Leveraging the large-scale parallel processing and flexible programmability of FPGA, this paper integrates both demodulations into the FPGA, achieving a parallel design for data processing and uploading, thereby enhancing real-time data processing. The split-radix FFT is crucial for achieving this functionality. By designing adaptive computation units and data flow control units, this paper improves the processing speed of the split-radix FFT. Compared to traditional structures, the proposed scheme reduces computation cycles by over 5.4%; compared to the improved split-radix FFT, it reduces computation cycles by over 2.31%. Closed-loop test results demonstrate that the integrated signal processing unit designed in this paper achieves a target signal-to-noise ratio (SNR) of 70 dB, effectively meeting the requirements for signal processing.

Keywords: split-radix FFT;echo signal processing;FPGA

0 引言

随着雷达技术的不断发展,雷达在目标检测、自动驾驶以及海洋探测等领域发挥着不可或缺的作用^[1-3]。武汉大

学无线电海洋遥感实验室自主研发了一款船载 S 波段多普勒测波雷达,能够便捷地获取海洋的浪高、浪周期和表面流等动力学参数^[4]。对于雷达系统接收到的回波信号,经过专用芯片完成数字下变频后,即可得到两路基带信号正交

收稿日期:2024-05-17

^{*} 基金项目:国家自然科学基金面上项目(42276190)资助

分量 I 与同相分量 Q 。基于回波谱理论,对 I 、 Q 信号在距离维和速度维各完成一次快速傅里叶变换(fast Fourier transform, FFT),即可解调得到在不同距离元处的海洋流速信息^[5]。文献[6]采用 DSP 处理器 TMS320C6748 + Spartan6 系列 FPGA 完成了上述的 S 波段雷达主板的设计,其中信号处理主要由 DSP 配合 PC 端完成,DSP 负责 I 、 Q 信号的距离维解调,PC 端负责对 DSP 上传的数据完成速度维解调,而 FPGA 则负责整体雷达时序控制。

然而,由于 TMS320C6748 为单核处理器,无法同时处理多个进程,故在上传数据时,距离维解调需要等待一定的时间才能开始处理。显然,当出现数据上传耗时较长的情况时,数据处理的实时性将会下降。针对此类问题,文献[7-8]基于多核 DSP 可并行处理多进程的特性,实现了多任务并行设计。然而,相对于高端多核 DSP, FPGA 有着灵活可编程、可扩展性强、成本低等优势,因此本文选择资源较丰富的 Kintex-7 系列 FPGA,完成了雷达信号处理单元的设计。并且,不同于常见采用 FPGA 中 Nios II、Microblaze 等不便携核的软核处理器来实现信号处理的方案^[9-10],本文完全使用硬件描述语言完成了整体设计,并将两次信号解调过程移植到 FPGA 中实现,这大幅地提升了雷达信号处理单元的可靠性与可移植性。

其中,FFT 处理的快慢是决定着信号处理单元性能的重要因素,相对于基 2 或基 4FFT 算法,杜梅尔(Duhamel)等提出的分裂基 FFT 算法具有更低的复数乘法计算量,在计算复杂度与工程实现复杂度之间取得了较好的均衡^[11]。文献[12]通过 4-bit 量化旋转因子,进一步减少了 FPGA 实现分裂基 FFT 算法时的资源消耗,但其计算精度为 0.25,不适用于本文中对信号处理精度要求较高的场景。文献[13]基于 Eisenstein 基底,对分裂基 FFT 算法进行了改进,进一步减少了乘法计算量,但是其主要应用于信号长度为 6 的整数次幂的情况。文献[14]基于资源换取速度的思想,理论上实现了低延迟全并行流水线分裂基 FFT 的设计,但是其资源消耗过多。

并且,上述分裂基 FFT 实现方案均是基于 L 形运算单元完成的。从运算的中间级开始,分解结果中开始出现 2 点或 4 点 DFT,此时若继续仅采用 L 形运算单元,会导致计算结构臃肿复杂,点数不能灵活改变。因此,本文基于分裂基 FFT 的运算结构,在 FPGA 中设计了自适应计算单元与数据流控制单元,使其在资源消耗不大的情况下,能够在较短的时间内完成分裂基 FFT 处理。同时,相较于文献[6],本文将两次信号解调过程集成至 FPGA 中实现,使得信号处理单元更加的集成化与小型化;并且解调得到的目标点信噪比高达 70 dB,完全满足要求。因而,本文在完成信号处理单元集成化设计的同时,提供了一种 FPGA 高效完成分裂基 FFT 的方案。

1 基于分裂基 FFT 的雷达信号处理

1.1 回波信号的信息解调

S 波段雷达为线性调频中断连续波(linear frequency modulation interrupted continuous wave, LFMICW)体制,设雷达发射信号 S_t 的中心频率为 f_c ,初始相位为 0。则发射信号可以表示为:

$$S_t(t) = \cos(2\pi f_c t + \pi \alpha t^2), 0 \leq t \leq T_s \quad (1)$$

其中, $\alpha = B/T_s$, T_s 为扫频周期, B 为扫频带宽。

假设在一次实验中,共连续发射了 N 个扫频脉冲,对于第 p ($1 \leq p \leq N$) 个扫频脉冲而言,回波相对于发射信号的延迟为 $T_d(t)$,如下:

$$T_d(t) = T_0 - \frac{2v(t + pT_s)}{c} \quad (2)$$

其中, $T_0 = 2R_0/c$, R_0 为目标距离, c 为光速, v 为目标径向速度。则其回波信号 $S_r(t)$ 可表示为:

$$S_r(t) = A \cdot S_t(t - T_d(t)) = A \cos[2\pi\varphi_p(t)] \quad (3)$$

其中, A 为信号衰减, $\varphi_p(t)$ 为回波信号的瞬时相位。由于 $S_r(t)$ 经过数字下变频之后,可生成 IQ 两路信号^[15],故在单个扫频周期 T_s 内,第 p 个脉冲的目标回波信号可以表示为复信号 $S_p(t)$ 的形式。

$$S_p(t) = A_p \cdot e^{j\varphi_p(t)} = A_p \cdot e^{j(\varphi_p + 2\pi f_p t)} \quad (4)$$

其中, f_p 为接收回波信号的频率, φ_p 为相位,则根据式(2)~(4)可得:

$$f_p = \frac{2vf_c}{c} - \alpha T_0 + \frac{2vpBf_c}{c} \quad (5)$$

由于目标速度引起的频偏远远小于目标距离引起的频偏,故通过 f_p 即可解调得到目标距离 R_0 。而在一个扫频周期内,对式(4)关于时间 t 做 FFT,可得其频谱函数 $S_p(f)$ 如下:

$$S_p(f) = \frac{A_p}{2} \frac{\sin\pi(f - f_p)T_s}{\pi(f - f_p)} e^{j\varphi_p} \quad (6)$$

式(6)为中心频率为 f_p 的抽样函数谱,即距离解调后的回波谱。在对同一距离元处的观测速度时,可将相位 φ_p 看作是在 $[-NT_s/2, NT_s/2]$ 上的连续信号以频率 $1/T_s$ 采样得到的,公式如下:

$$\varphi_p = \varphi_0 + 2\pi f_c \frac{2v}{c} t, |t| \leq \frac{NT_s}{2} \quad (7)$$

φ_0 为常量。此时,同一距离元处信号表示为:

$$S_R(t) = A_m e^{j\varphi_p}, |t| \leq \frac{NT_s}{2} \quad (8)$$

对每个距离元处接收到的 N 个不同扫频脉冲信号进行 FFT,即可得到距离多普勒谱 $S_R(f)$:

$$S_R(f) = A_m \frac{\sin\pi(f - \frac{2v}{c}f_c)NT_s}{\pi(f - \frac{2v}{c}f_c)} e^{-j2\pi f_c T_0} \quad (9)$$

通过式(9)可得到由目标速度引起的频偏 $\Delta f =$

$2vf_c/c$, 进而得到对应距离元处的径向速度 v 。本文将得到式(6)和(9)的过程分别称为距离维FFT与速度维FFT, 二者为雷达信号解调的关键部分, 因此, 为提升雷达回波信号处理单元的性能, 本文采用乘法计算量更少的分裂基FFT来完成设计。

1.2 分裂基FFT算法

对于序列长度为 $N = 2^M$ (M 为正整数) 的复信号 $x(n)$, 其离散傅里叶变换 (discrete Fourier transform, DFT) 后的表达式如式(10)所示。

$$X(k) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) W_N^{nk}, n, k \in [0, N-1] \quad (10)$$

分裂基FFT的基本思想是对偶序号的值按照基2进行分解, 奇序号则按照基4进行分解^[16]。为在FPGA中实现该运算结构, 将序号 n, k 按如下分解:

$$\begin{aligned} n &= n_0 + \frac{N}{4}n_1, 0 \leq n_0 \leq \frac{N}{4} - 1, 0 \leq n_1 \leq 3 \\ k &= 4k_0 + k_1, 0 \leq k_0 \leq \frac{N}{4} - 1, 0 \leq k_1 \leq 3 \end{aligned} \quad (11)$$

将式(11)代入到式(10)中, 可得:

$$X(4k_0 + k_1) = \sum_{n_0=0}^{N/4-1} \sum_{n_1=0}^3 \left[x\left(n_0 + \frac{N}{4}n_1\right) W_4^{n_1 k_1} \right] W_N^{n_0(4k_0 + k_1)} \quad (12)$$

当 $k_1 = 0, 2$ 时, 旋转因子 $W_4^{n_1 k_1}$ 结果为 ± 1 , 故可将偶数序号处的 $X(4k_0)$ 、 $X(4k_0 + 2)$ 合在一起看作每隔2点取1点的 $N/2$ 点抽选, 如下所示:

$$\begin{aligned} X(2k_a) &= \sum_{n_a=0}^{N/2-1} x_a(n_a) W_N^{2n_a k_a} = \text{DFT}[x_a(n_a)], \\ 0 \leq k_a \leq N/2 - 1 \end{aligned} \quad (13)$$

其中, $x_a(n_a) = [x(n_a) + x(n_a + N/2)]$ 。同理奇数序号处的 $X(4k_0 + 1)$ 、 $X(4k_0 + 3)$ 可各看作 $X(k)$ 序列每隔4点取1点的 $N/4$ 点抽选, 如下所示:

$$\begin{aligned} X(4k_b + 1) &= \sum_{n_b=0}^{N/4-1} x_b(n_b) W_N^{4n_b k_b} = \text{DFT}[x_b(n_b)], 0 \leq \\ k_b &\leq N/4 - 1 \end{aligned} \quad (14)$$

$$\begin{aligned} X(4k_c + 3) &= \sum_{n_c=0}^{N/4-1} x_c(n_c) W_N^{4n_c k_c} = \text{DFT}[x_c(n_c)], 0 \leq \\ k_c &\leq N/4 - 1 \end{aligned} \quad (15)$$

$$\begin{aligned} \text{其中, } x_b(n_b) &= \sum_{n_1=0}^3 [x(n_b + n_1 N/4) W_4^{n_1}] W_N^{n_b} \\ x_c(n_c) &= \sum_{n_1=0}^3 [x(n_b + n_1 N/4) W_4^{3n_1}] W_N^{3n_c} \end{aligned}$$

根据式(13)~(15)可得分裂基FFT基本的信号流图如图1所示, 根据图1可知为得到 $x_a(n_a)$ 值, 进行1次加法操作即可, 而为得到 $x_b(n_b)$ 或 $x_c(n_c)$ 值需要进行3次加法和1次复数乘法操作。

N 点 DFT 经过第一级的 $N/4$ 次 L 形运算后, 可以分解为一个 $N/2$ 点 DFT 和两个 $N/4$ 点 DFT。经过 $M-1$

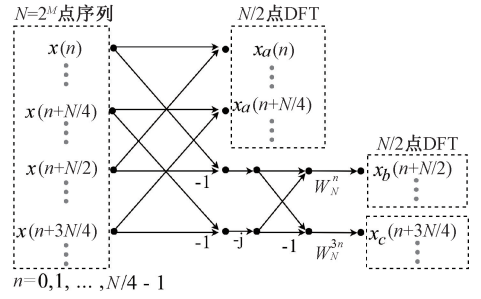


图1 分裂基FFT中L形运算流程图

Fig. 1 L-Shaped flow diagrams in Split-Radix FFT

级分解后, 结果仅由2点或4点DFT组成, 如图2所示。

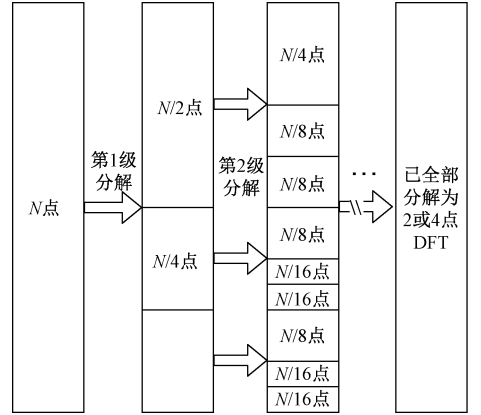


图2 分裂基FFT分解示意图

Fig. 2 Schematic diagram of Split-Radix FFT decomposition

分裂基FFT通过将基2与基4分解糅合在一起, 相较于传统的基2和基4FFT, 分别可减少33%和11%以上的复数乘法量, 有效地降低了运算时长。

2 雷达信号处理单元集成化设计与实现

2.1 基于FPGA的雷达信号处理单元方案设计

本文设计的雷达信号处理单元框图如图3所示, 其中, 两次加窗操作是为了抑制FFT处理过程中产生的频谱泄露, 进而提升解调准确度。

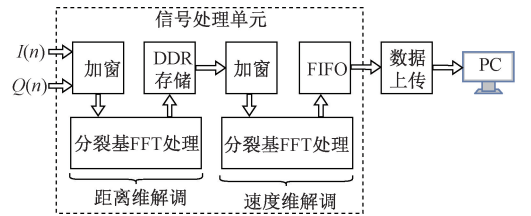


图3 信号处理单元结构框图

Fig. 3 Block diagram of signal processing unit

在这里采用旁瓣更小的汉明窗函数, 对信号进行振幅调制, 其可将99.963%的能量集中在窗谱的主瓣内^[17], 有效地抑制了频谱泄露。长度为 N 的汉明窗函数如下:

$$w(n) = 0.54 - 0.46\cos\left(2\pi \frac{n}{N}\right) \quad (16)$$

其中, $n = 0, 1, \dots, N-1$, 上述的加窗操作采用 Xilinx 的乘法器 IP 核实现即可。同时, 由图 3 可知, 本文中信号处理单元完成信号的两次解调, 主要依靠分裂基 FFT 处理进行实现。

2.2 基于 FPGA 的分裂基 FFT 高效设计与实现

本文基于 FPGA 实现分裂基 FFT 的框架如图 4 所示, 经过该模块可完成 N 点分裂基 FFT 的处理。

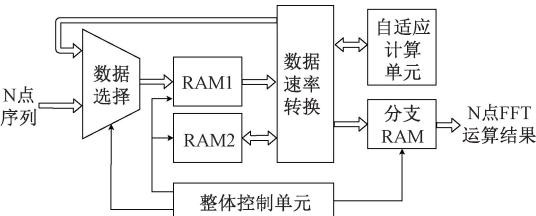


图 4 分裂基 FFT 模块的实现框架

Fig. 4 Implementation of Split-Radix FFT module

为处理分裂基 FFT 中不同类型的运算, 本文设计了自适应计算单元, 其结构如图 5 所示。

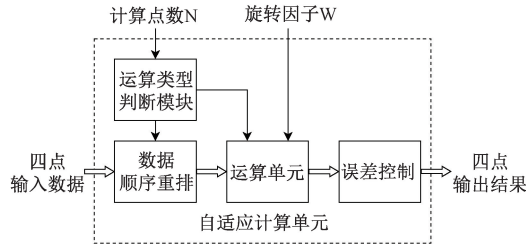


图 5 自适应计算单元框图

Fig. 5 Block diagram of adaptive computing unit

其中, 分裂基 FFT 处理速率与灵活性的提高均离不开图 5 中的运算类型判断模块。首先对图 2 中的各级运算的子序列按照 (i, j) 进行编号, 对应的点数定义为 $P(i, j)$, 其中 i 为子序列在第 j 级中的序号, 比如第 2 级运算中第一个 $N/4$ 点子序列编号为 $(2, 2)$, 图 6 展示了 N 点序列中编号 (i, j) 遍历的过程。

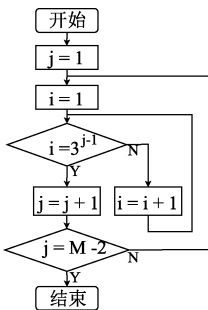


图 6 子序列序号遍历过程

Fig. 6 Subsequent serial number traversal process

其中, 对 i 值关于 3 进行除法运算, 即可得到商 k 与余

数 q , 进而通过式 (17) 可得到 $P(i, j)$:

$$P(i, j) = \begin{cases} P(k+1, j-1)/2, & q = 0 \\ P(k+1, j-1)/4, & q \neq 0 \end{cases} \quad (17)$$

其中, $j \in [2, M-2]$, $P(1, 1) = N$ 。由式 (17) 可得各子序列的点数 $P(i, j)$, 而其与自适应计算单元中的运算类型关系如表 1 所示。

表 1 子序列点数与运算标志的对应关系

Table 1 Correspondence between subsequence points and operation flags

点数 $P(i, j)$	运算标志 $Flag_Comp$
2	2'b01
4	2'b10
非 2 非 4	2'b00

当运算标志 $Flag_Comp$ 为 2'b01, 此时需要先使能数据顺序重排模块, 以实现两次 2 点 DFT 的并行处理; 当 $Flag_Comp$ 为 2'b10, 使能 4 点 DFT 计算单元; 当 $Flag_Comp$ 为 2'b00 时, 使能 L 形计算单元。由于在进行 2 点或 4 点 DFT 时, 旋转因子的值为 ± 1 , 此时无需乘法器即可完成运算。基于上述的自适应计算单元, 本文在第 $M-2$ 级即可完成 N 点分裂基 FFT 处理, 无需完成所有级的运算。

此外, 本文针对复数乘法进行了资源优化, 本文中采用的复数乘法单元如下:

$$(a + jb)(c + jd) = (ac - bd) + j(bc + ad) = a(c - d) + d(a - b) + j[c(b + a) - a(c - d)] \quad (18)$$

通过 3 个乘法器 IP 核即可实现复数乘法, 其中的每个复数乘法单元均可节省一个乘法器资源。

由于在 FPGA 中, 定点运算速度快, 资源消耗少, 但乘法计算精度较低^[18], 因此需要对其进行误差进行控制, 以防止运算误差扩大。以图 1 中 L 形运算为例, 其误差控制示意图如图 7 所示。

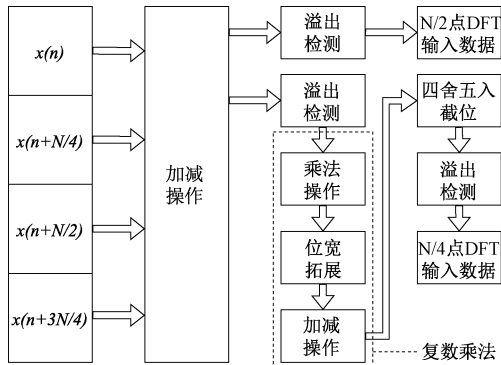


图 7 L 形运算中的误差控制

Fig. 7 Error control in L-Shaped computation

其中, 溢出检测主要针对四舍五入截位或加减运算后的结果而言的, 其检测流程如图 8 所示。

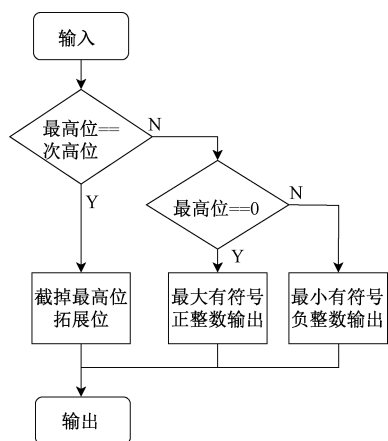


图 8 溢出检测流程

Fig. 8 Overflow detection process

在复数乘法中,乘法操作是先于加减操作的,故在溢出检测之前,需要先对乘法结果进行四舍五入截位,如图 9 所示。



图 9 四舍五入截位操作

Fig. 9 Rounding and truncation

对于正数而言,若截取部分的最高位 MSB 为 1,则产生进位,有效数据部分加 1。对于负数而言,不需要进位时有效数据才需要加 1,若截取部分的最高位为 1,且低位数据不全为 0,此时不发生进位,有效数据部分加 1。为避免因加 1 操作而导致的数据溢出,本文同样需在四舍五入截位后完成溢出检测,如图 7 所示。

此外,为确保不同级运算切换时数据能无间隙地处理,本文基于分裂基 FFT 原址运算结构,设计了数据流读写控制单元,其逻辑如图 10 所示。

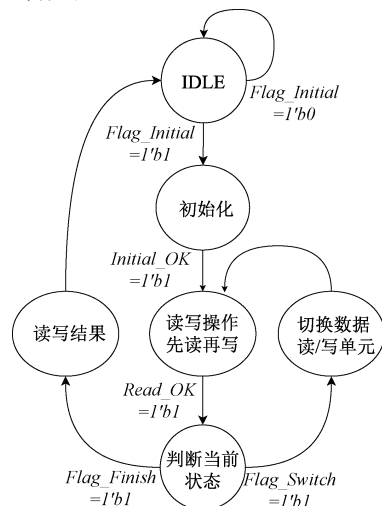


图 10 数据流读写控制逻辑

Fig. 10 Data stream read and write control logic

其中,标志信号与对应的事件操作如表 2 所示。

表 2 不同标志信号与事件的对应关系

Table 2 Correspondence between different sign signals and events

标志信号	信号拉高代表发生的事件
Flag_Initial	原始数据开始存入 RAM1
Initial_OK	原始数据存储完成
Read_OK	待处理的数据读取完成
Flag_Switch	切换至下一级运算
Flag_Finish	最后一级运算完成

当切换至下一级运算时,图 4 中 RAM1 和 RAM2 的存取功能将进行互换,同时分支 RAM 中的内容将被新一级的运算结果覆盖。待最后一级运算完成时,按照码元倒序对分支 RAM 读取,即可得到 N 点分裂基 FFT 处理结果。由于上述 RAM 均为真双端口 RAM,因此本文设计了数据速率转换模块,如图 11 所示,其中 CLK_CAL 为计算单元的工作时钟,CLK_RAM 为 RAM 的读写时钟。

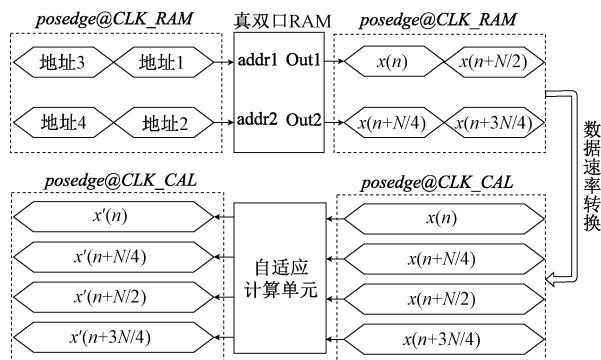


图 11 数据速率转换功能框图

Fig. 11 Data rate conversion function block diagram

通过数据速率转换模块,自适应计算单元可高效地与 RAM 完成数据交互,从第 $\lceil (M-2)/2 \rceil$ 级开始,即可输出 FFT 结果,并且仅需要 $M-2$ 级运算即可完成 N 点分裂基 FFT。 $\lceil \cdot \rceil$ 代表向上取整。

2.3 两次信号解调的并行处理设计与实现

由图 3 可知,本文将距离维与速度维解调均集成至信号处理单元中实现,因此需要对两次信号解调并行处理的逻辑进行设计与实现。基于 1.1 节中的回波信号解调理论,设共有 256 帧扫频脉冲,一帧信号为 512 点。假设第一帧信号经过距离维 512 点分裂基 FFT 处理后的格式如图 12 所示。

经过 512 点分裂基 FFT 处理后,即可得到一帧距离维解调的回波谱。如果要完成速度维解调,则需要等待 256 帧相干累积完成,如图 13 所示。

对 256 帧所有的第 1 个点组成的序列完成 FFT,即可完成第 1 次速度维解调,若要得到包含速度信息的距离多

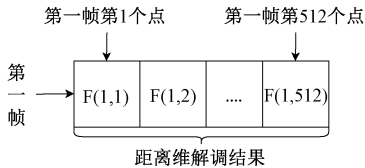


图 12 第一帧数据处理后的格式

Fig. 12 Format of the first processed frame of data

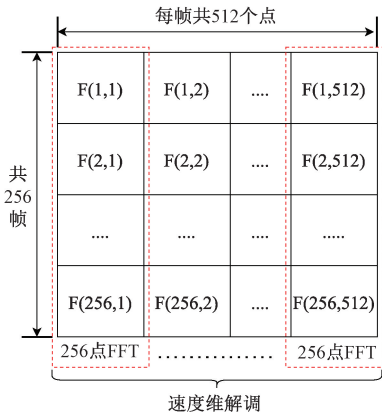


图 13 256 帧数据相干累积示意图

Fig. 13 Diagram of coherent accumulation of 256 frames

普勒谱,则需要 512 次速度维解调。因此,在前 256 帧信号距离维解调完成之后,方可开始第 1 次速度维解调,故需要对第 258 帧信号扫频周期内完成的事件进行并行控制,如图 14 所示。

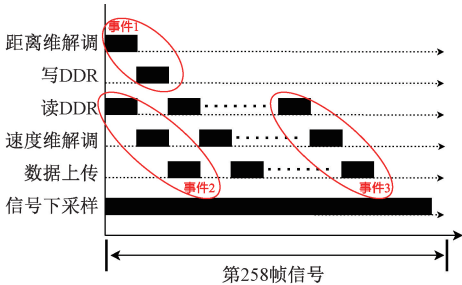


图 14 事件并行示意图

Fig. 14 Event parallelism diagram

此时已经完成了前 256 帧的距离维解调以及 DDR 存储,其中事件 1 代表第 257 帧信号距离解调及结果存储操作;事件 2 代表前 256 帧信号的第一次速度维解调及结果上传操作;事件 3 代表最后一次速度维解调。而第 258 帧的信号下采样需在扫频周期内一直执行,因此通过对事件的并行化处理,可以最优化地利用资源完成信号处理单元的设计。

3 结果与分析

3.1 S 波段雷达系统参数配置

本文以高海况为例对信号处理单元进行测试,参数配置如表 3 所示。

表 3 S 波段雷达系统参数配置

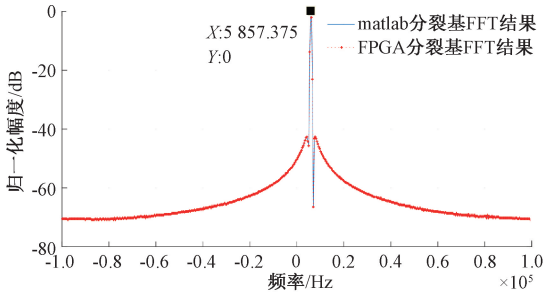
Table 3 S-band radar system parameter configuration

参数名称	值
相干累积帧数	256 帧
扫频周期 T_s	2 560 μ s
扫频带宽 B	30 MHz
基带信号速率 f'_s	200 KSPS

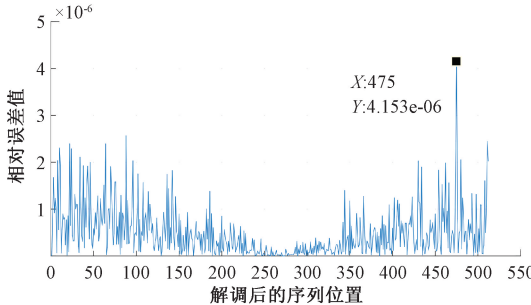
根据表 3 中的 T_s 与 f'_s 可得,在一个扫频周期内复信号 $I(n) + jQ(n)$ 的有效点数 N 为 512 点,因此窗函数与对应距离维解调的点数也为 512 点,而速度维解调的点数与相干累积帧数相关,即 256 点。

3.2 数据处理误差分析

本文采用 FPGA 内生成的 1.506 MHz 理想信号作为模拟输入信号,其与 1.5 MHz 信号混频后,距离维 FFT 得到的理想差频值 f_b 应为 6 kHz。此处以距离维 FFT 为例,对误差进行分析,如图 15 所示。



(a) FPGA与matlab进行距离维FFT后的谱对比
(a) Comparison of spectra after Range-Domain FFT between FPGA and MATLAB



(b) FPGA与matlab处理之间的相对误差
(b) Relative error between FPGA and MATLAB processing

图 15 FPGA 与 matlab 进行距离维 FFT 对比

Fig. 15 Comparison of Range-Domain FFT between FPGA and MATLAB

由于距离维 FFT 点数 N 为 512,故当前的频率分辨率 $\epsilon = f'_s/N = 390.625$ Hz,则实际距离维解调得到的差频 f'_b 如式(19)所示,其中 $\lfloor \cdot \rfloor$ 为向下取整。

$$f'_b = \epsilon \cdot \left\lfloor \frac{f_b}{\epsilon} \right\rfloor \quad (19)$$

图 15 为 FPGA 与 matlab 进行距离维 FFT 的结果对比,可知二者得到的归一化幅度 0 dB 频点均为 5 859.375 Hz,与

式(19)计算值完全一致;且二者处理的相对误差最大不超过 4.153×10^{-6} 。证明 FPGA 中完成的分裂基 FFT 处理准确无误,能够很好地满足雷达信号处理单元的精度要求。

3.3 数据处理速率分析

据 2.2 节可知,本文完成 N 点分裂基 FFT 共需 $M-2$ 级运算,且计算单元总需计算次数 Cnt 如下:

$$Cnt = \frac{M \cdot N}{6} - \frac{N}{36} - (-1)^M \cdot \frac{2}{9} \quad (20)$$

在乘法器资源消耗相同的情况下,随着点数 N 的增加,本文所设计的自适应计算单元优势越明显。当 $N = 512$ 时,本文相对于传统的运算结构至少可节省 5.4% 的计算周期;相对于文献[13]基于 Eisenstein 基底对分裂基 FFT 算法进行改进的方案,本文可节省 2.31% 以上的计算周期,对比如图 16 所示。

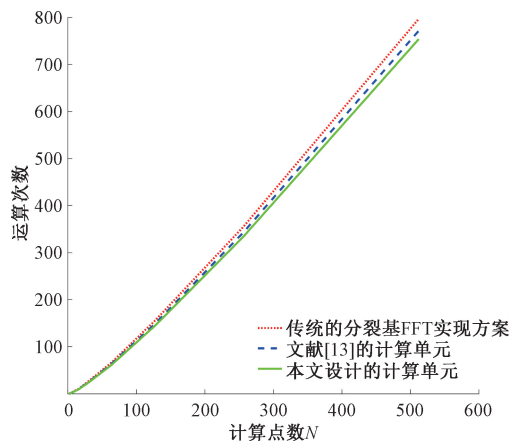


图 16 本文与其他计算单元运算次数的对比

Fig. 16 Comparison of the number of operations with other computing units

本文中各级运算切换时的流水线延迟为 10 个计算时钟 CLK_CAL,因此本文基于 FPGA 完成 N 点分裂基 FFT 处理的总计算周期 T 为:

$$T = [Cnt + 10(M-2)] \times CLK_CAL \quad (21)$$

当 CLK_CAL 为 50 MHz 时,以距离维解调为例,对本文与文献[6]中所需时长进行对比,对比如图 17 所示,蓝线代表本文处理时长,紫线代表文献[6]处理时长。

据图 17 可知,本文完成距离维解调中 512 点分裂基 FFT 所需时长为 $16.48 \mu s$,与式(21)理论值完全一致。而文献[6]完成距离维解调需要 $630 \mu s$,进一步证明了本方案能够有效地提升数据处理速率。

3.4 S 波段雷达信号处理单元闭环测试

S 波段雷达系统闭环测试环境如图 18 所示。大功率的发射信号经过一级 60 dB 衰减器后,再送至接收前端完成信号的下变频;得到的中频信号在雷达信号处理单元中完成信息解调,最后通过以太网将处理后的数据上传至 PC 端进行进一步分析。

为模拟在距离雷达 R 处存在静止目标,需要对 TP 信

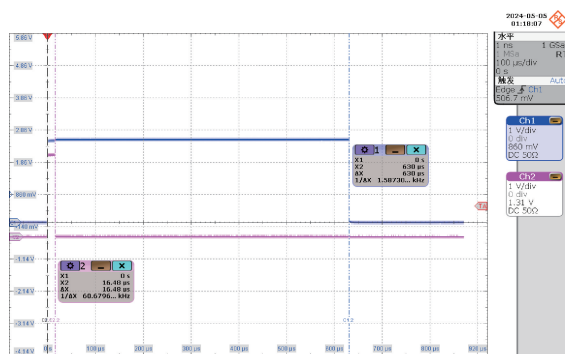


图 17 本文与文献[6]处理时长对比

Fig. 17 Processing time comparison with reference [6]

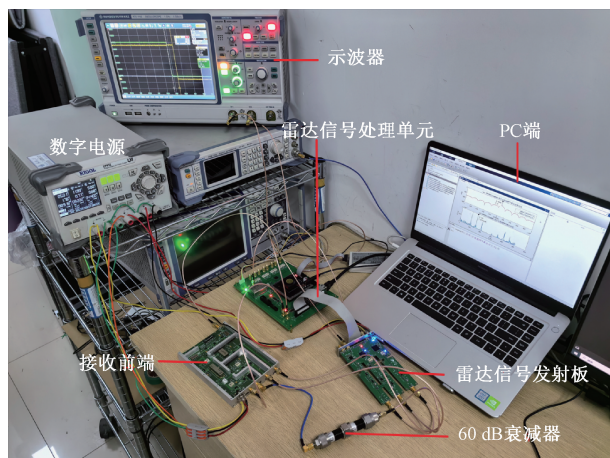


图 18 雷达系统闭环测试环境

Fig. 18 Radar system closed-loop test environment

号延时 τ , 其具体设置如图 19 所示。

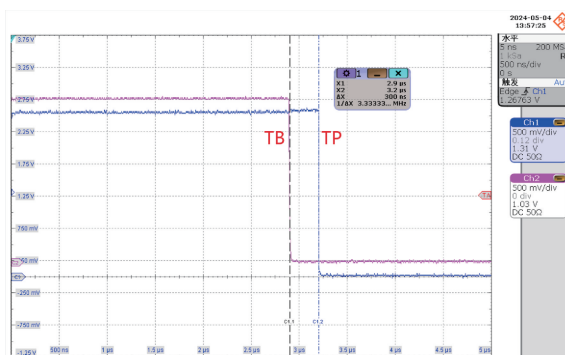


图 19 闭环测试时 TP 与 TB 信号设置

Fig. 19 TP and TB signal settings in closed-loop testing

TP 与 TB 分别是对雷达信号发射板和接收前端进行开关控制的脉冲信号,正常开环工作情况下 TP 应超前于 TB 信号 300 ns。在这里将 TP 信号滞后于 TB 信号 300 ns,如图 19 所示,因此此时的 τ 值应为 600 ns,由 $R = c \cdot \tau / 2$,可得模拟静止目标的距离 R 为 90 m。由于当前扫频带宽 B 为 30 MHz,根据 $\Delta R = c / 2B$,可得当前距离分辨

率 ΔR 为 5 m。而在闭环测试时,距离维解调得到的差频 f''_b 应为:

$$f''_b = \epsilon \cdot \frac{R}{\Delta R}$$

(22)

其中, ϵ 为频率分辨率 390.625 Hz。图 20 为 PC 端接收到的一帧距离维解调后得到数据。

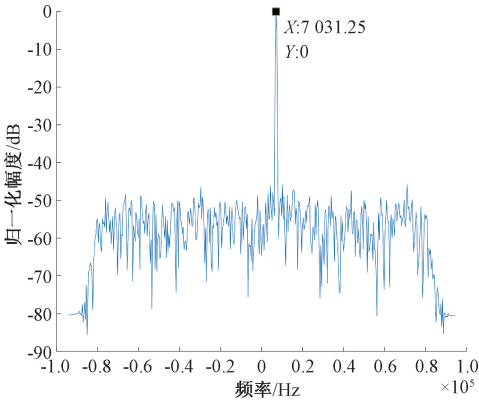


图 20 一帧距离维解调数据

Fig. 20 One frame of range demodulation data

据图 20 可知在实际闭环测试时,归一化幅度 0 dB 频点为 7 031.25 Hz,与式(22)计算得到的 f''_b 完全一致,同时信噪比接近于 50 dB,证明本文设计的 S 波段雷达信号处理单元能够较好地完成距离维解调。图 21 为闭环测试时 256 帧相干累积得到的距离多普勒谱,也即回波信号的速度维解调。

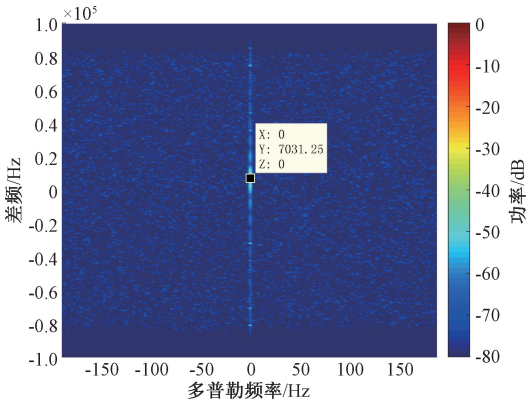


图 21 256 帧相干累积距离多普勒谱

Fig. 21 256-frame coherent accumulated range-Doppler spectrum

从图 21 可知,归一化功率 0 dB 频点为 7 031.25 Hz,且该处的多普勒频率为 0 Hz,也即目标速度为 0 m/s。由此可得上述闭环测试得到的距离多普勒谱与模拟目标完全相符,且信噪比高达 70 dB。

此时对雷达信号处理单元的资源消耗进行分析,如表 4 所示。

据上述可知,在资源消耗不大的情况下,本文成功地将信号的两次解调集成在 S 波段雷达信号处理单元中实现,

表 4 S 波段雷达信号处理单元消耗资源

Table 4 S-band radar signal processing unit resource usage

资源类型	消耗资源	总资源
DSP48	32	840
Block RAM	42	445
Slice LUTs	15 423	203 800

并且处理结果精确,误差极低,能够很好地满足指标要求。

4 结 论

本文基于分裂基 FFT 的运算结构,设计了自适应计算单元,通过对运算类型的判断,使得运算结构更加灵活,解决了分裂基 FFT 中不同运算类型导致的运算结构臃肿问题,使得分裂基 FFT 的处理周期更短。相对于传统的运算结构,本文至少可节省约 5.4% 的计算周期,与文献[13]相比,本文至少可节省约 2.31% 的计算周期。相较于文献[6]中雷达信号处理单元,本文中距离维解调的速率提升了一个数量级,同时将原本由 DSP 和 PC 端完成的两次信号解调均集成到 FPGA 中实现;在资源消耗较低的情况下,本文设计的 S 波段雷达信号处理单元运算精度较高,有着更高的集成度,从而方便后续的拓展与小型化实现。此外,本文提出的分裂基 FFT 高效实现方案,还可应用于其他信号处理领域,以提升系统性能并扩展应用范围,具有一定的参考价值。

参考文献

[1] 杨路,周文豪,余翔,等. 一种抑制杂波的高精度车载雷达目标检测方法[J]. 仪器仪表学报,2022,43(10): 145-151.
YANG L, ZHOU W H, YU X, et al. High-precision vehicle radar target detection method with clutter suppression [J]. Chinese Journal of Scientific Instrument, 2022, 43(10): 145-151.

[2] 陈泽宗,李飞扬,赵晨,等. 岸空双基地雷达时频同步电路设计[J]. 电子测量技术,2023,46(20): 24-29.
CHEN Z Z, LI F Y, ZHAO CH, et al. Design of time-frequency synchronization circuit for shore-air bistatic radar[J]. Electronic Measurement Technology, 2023, 46(20): 24-29.

[3] 杨建华,赵轩,郭全民,等. 基于路侧激光雷达的障碍物目标检测方法[J]. 国外电子测量技术,2023,42(1): 13-19.
YANG J H, ZHAO X, GUO Q M, et al. Obstacle target detection method based on roadside LiDAR[J]. Foreign Electronic Measurement Technology, 2023, 42(1): 13-19.

[4] CHEN Z Z, CHEN X SH, ZHAO CH, et al. Wave height and wave period derived from a shipboard

- coherent S-Band wave radar in the south China sea[J]. Remote Sensing, 2019, 11(23): 2812-2834.
- [5] CHEN Z Z, WANG Z H, CHEN X, et al. S-Band doppler wave radar system[J]. Remote Sensing, 2017, 9(12): 1302.
- [6] 翟栋晨. 基于FPGA与DSP的雷达主板设计与实现[D]. 武汉: 武汉大学, 2020.
- ZHAI D CH. Design and implementation of radar mainboard based on FPGA and DSP [D]. Wuhan: Wuhan University, 2020.
- [7] 郑东卫, 白亚莉. 基于FPGA和多核DSP的雷达信号处理架构设计[J]. 火控雷达技术, 2023, 52(2): 84-90.
- ZHENG D W, BAI Y L. Design of a radar signal processing architecture based on FPGA and multi-core DSP[J]. Fire Control Radar Technology, 2023, 52(2): 84-90.
- [8] 李雷, 张晔, 胡楷. 基于DSP的海上红外小目标检测系统设计[J]. 现代电子技术, 2023, 46(4): 30-34.
- LI L, ZHANG Y, HU K. Design of marine infrared small-target detection system based on DSP [J]. Modern Electronics Technique, 2023, 46(4): 30-34.
- [9] 王青, 耿丽. 基于FPGA的激光雷达多通道数据实时采集系统[J]. 激光杂志, 2022, 43(11): 74-77.
- WANG Q, GENG L. Multi channel real-time data acquisition system of lidar based on FPGA[J]. Laser Journal, 2022, 43(11): 74-77.
- [10] 姚佳辰, 马睿, 杨晓华, 等. 基于分块转置的二维快速傅里叶变换的FPGA设计[J]. 电子测量技术, 2023, 46(15): 38-44.
- YAO J CH, MA R, YANG X H, et al. FPGA-based design of two-dimensional fast Fourier transformation via block transposing [J]. Electronic Measurement Technology, 2023, 46(15): 38-44.
- [11] 伍家松, 达臻, 魏黎明, 等. 基于分裂基-2/(2a)FFT算法的卷积神经网络加速性能的研究[J]. 电子与信息学报, 2017, 39(2): 285-292.
- WU J S, DA ZH, WEI L M, et al. Acceleration performance study of convolutional neural network based on split-radix-2/(2a) FFT algorithms [J]. Journal of Electronics & Information Technology, 2017, 39(2): 285-292.
- [12] 季鹏飞. 单比特超宽带数字信道化接收机关键技术研究[D]. 长沙: 国防科技大学, 2022.
- J I P F. Research on key technology of monobit uwb digital channelized receiver [D]. Changsha: National University of Defense Technology, 2022.
- [13] 王超. 基于Eisenstein基底的快速傅里叶变换算法的研究[D]. 合肥: 中国科学技术大学, 2021.
- WANG CH. Research on fast fourier transform algorithm based on eisenstein [D]. Hefei: University of Science and Technology of China, 2021.
- [14] HAZARIKA J, AHAMED S R, NEMADE H B. Low-complexity, energy-efficient fully parallel split-radix FFT architecture [J]. Electronics Letters, 2022, 58(18): 678-680.
- [15] 吴思奇, 赵晨, 陈泽宗. 船载S波段测波雷达多带宽数字下变频设计[J]. 电子测量技术, 2021, 44(10): 17-23.
- WU S Q, ZHAO CH, CHEN Z Z. Design of multi-bandwidth digital down conversion of shipboard coherent S-band wave radar [J]. Electronic Measurement Technology, 2021, 44(10): 17-23.
- [16] 上官甲天, 王裕. 基于优化分裂基FFT算法的APF谐波检测策略[J]. 电子测量技术, 2023, 46(5): 23-29.
- SHANGGUAN J T, WANG Y. The harmonic detection strategy for APF based on the optimized split-radix FFT algorithm [J]. Electronic Measurement Technology, 2023, 46(5): 23-29.
- [17] 刘啸星, 蔡体菁, 金伟明. 海洋重力测量中滤波方法比较研究[J]. 压电与声光, 2022, 44(6): 913-916.
- LIU X X, CAI T J, JIN W M. Comparative study on filtering methods in ocean gravity measurement [J]. Piezoelectrics & Acoustooptics, 2022, 44(6): 913-916.
- [18] 吴宇航, 何军. 基于FPGA加速的行为识别算法研究[J]. 电子测量技术, 2022, 45(13): 25-32.
- WU Y H, HE J. Research on activity recognition algorithm based on FPGA acceleration [J]. Electronic Measurement Technology, 2022, 45(13): 25-32.

作者简介

陈泽宗(通信作者), 博士, 教授, 主要研究方向为无线电海洋遥感。

E-mail: chenzz@whu.edu.cn

周章凯, 硕士研究生, 主要研究方向为雷达系统与数字电路设计。

E-mail: 2846244266@qq.com

赵晨, 博士, 副教授, 主要研究方向为海洋雷达技术。

E-mail: zhaoc@whu.edu.cn