

**معادلات دیفرانسیل:**

یک معادله دیفرانسیل یقینی با تحریک تصادفی به شکل زیر است

$$a_n Y^{(n)}(t) + \dots + a_0 Y(t) = X(t) \quad (5-86)$$

که در آن ضرایب  $a_k$  اعداد مفروض و تحریک  $X(t)$  یک فرآیند تصادفی است.

می‌خواهیم  $Y(t)$  را با فرض شرایط اولیه صفر حل کنیم.

با این فرض،  $Y(t)$  یکتا (پاسخ حالت صفر) بوده و در شرایط خطی بودن

صدق می‌کند بنابراین  $Y(t)$  را به عنوان خروجی یک سیستم خطی

تعریف شده توسط (۵-۸۶) تعبیر می‌کنیم.

هم‌چنان که می‌دانیم متوسط  $\eta_y(t)$  در واقع خروجی (مدار خطی)  $L$

به ازاء ورودی  $\eta_x(t)$  است. بنابراین در معادله زیر صدق می‌کند

$$a_n \eta_y^{(n)}(t) + \dots + a_0 \eta_y(t) = \eta_x(t) \quad (5-87)$$

و شرایط اولیه

$$\eta_y(0) = \dots = \eta_y^{(n-1)}(0) = 0 \quad (5-88)$$

این نتیجه به طور مستقیم اثبات می‌شود، واضح است که

$$E \{ Y^{(k)}(t) \} = \eta_y^{(k)}(t) \quad (5-89)$$

از طرفین رابطه (۵-۸۶) امید ریاضی گرفته و با استفاده از رابطه فوق

رابطه (۵-۸۷) به دست می‌آید. معادله (۵-۸۸) از (۵-۸۹)

نتیجه می‌شود که بنا به فرض  $Y^{(k)}(0) = 0$  می‌باشد.

برای تعیین هم‌بستگی  $R_{xy}(t_1, t_2)$  باید گفت که

$$R_{xy}(t_1, t_2) = L_p [ R_{xx}(t_1, t_2) ]$$

در این حالت  $L_p$  به این معنا است که

در معادله دیفرانسیل زیر صدق می‌کند.

$$a_n \frac{\partial^n R_{xy}(t_1, t_2)}{\partial t_2^n} + \dots + a_0 R_{xy}(t_1, t_2) = R_{xx}(t_1, t_2) \quad (5-90)$$

با شرایط اولیه

$$R_{xy}(t_1, 0) = \dots = \frac{\partial^{n-1} R_{xy}(t_1, 0)}{\partial t_2^{n-1}} \quad (5-91)$$

به طور مشابه می توان گفت

$$R_{yy}(t_1, t_2) = L_1 [R_{xy}(t_1, t_2)]$$

مانند مورد قبل نتیجه می گیریم که

$$\begin{aligned} a_n \frac{\partial^n R_{yy}(t_1, t_2)}{\partial t_1^n} + \dots + a_0 R_{yy}(t_1, t_2) \\ = R_{xy}(t_1, t_2) \quad (5-92) \end{aligned}$$

$$R_{yy}(0, t_2) = \dots = \frac{\partial^{n-1} R_{yy}(0, t_2)}{\partial t_1^{n-1}} = 0 \quad (5-93)$$

این نتایج را می توان مستقیماً به دست آورد.

با استناد به رابطه (۵ - ۸۶) می توان گفت

$$X(t_1) [a_n Y^{(n)}(t_2) + \dots + a_0 Y(t_2)] = X(t_1) X(t_2)$$

و (۵ - ۹۰) به دست می آید زیرا داریم

$$E\{X(t_1)Y^{(k)}(t_2)\} = \frac{\partial^k R_{xy}(t_1, t_2)}{\partial t_2^k}$$

به طور مشابه (۵ - ۹۲) نتیجه تساوی زیر است

$$[a_n Y^{(n)}(t_1) + \dots + a_0 Y(t_1)]Y(t_2) = X(t_1) Y(t_2)$$

چون

$$E\{X(t_1)Y^{(k)}(t_2)\} = \frac{\partial^k R_{xy}(t_1, t_2)}{\partial t_2^k}$$

در نهایت ، امید ریاضی روابط زیر

$$\begin{aligned} X(t_1) Y^{(k)}(0) &= 0 \\ Y^{(k)}(0) Y(t_2) &= 0 \end{aligned}$$

روابط (۵ - ۹۱) و (۵ - ۹۳) را به دست می دهد.

## گشتاورهای کلی

گشتاورهای (با هر مرتبه) خروجی  $Y(t)$  یک سیستم خطی را می‌توان برحسب گشتاورهای ورودی  $X(t)$  توصیف کرد. برای توضیح این مطلب، فرض کنید می‌خواهیم گشتاور مرتبه سوم  $Y(t)$

$$R_{yyy}(t_1, t_2, t_3) = E \{ Y_1(t) Y_2(t) Y_3(t) \}$$

را برحسب گشتاور مرتبه سوم  $R_{xxx}(t_1, t_2, t_3)$  از ورودی  $X(t)$  به دست آوریم.

$$E \{ X(t_1) X(t_2) Y(t_3) \} = L_{\nu} [ E \{ X(t_1) X(t_2) X(t_3) \} ]$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} R_{xxx}(t_1, t_2, t_3 - \gamma) h(\gamma) d\gamma \quad (5-94)$$

$$E \{ X(t_1) Y(t_2) Y(t_3) \} = L_{\nu} [ E \{ X(t_1) X(t_2) Y(t_3) \} ]$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} R_{xxy}(t_1, t_2 - \beta, t_3) h(\beta) d\beta \quad (5-95)$$

$$E \{ Y(t_1) Y(t_2) Y(t_3) \} = L_{\nu} [ E \{ X(t_1) Y(t_2) Y(t_3) \} ]$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} R_{xyy}(t_1 - \alpha, t_2, t_3) h(\alpha) d\alpha \quad (5-96)$$

توجه داریم که برای محاسبه  $R_{yyy}(t_1, t_2, t_3)$  در زمان‌های  $t_1, t_2, t_3$  مشخص باید تابع  $R_{xxx}(t_1, t_2, t_3)$  به ازاء هر لحظه زمانی  $t_1, t_2, t_3$  معلوم و شناخته شده باشد.

### فرآیندهای برداری و سیستم‌هایی با چند ترمینال

اکنون سیستم‌هایی با  $n$  ورودی  $X_i(t)$ ،  $r$  خروجی  $Y_j(t)$  را در نظر می‌گیریم. در ابتدا نماد خود بستگی و هم بستگی فرآیندهای برداری را معرفی کرده و بررسی خود را با نگاهی مجدد به نمادهای معمول در عملیات ماتریسی آغاز می‌کنیم.

عبارت  $A = [a_{ij}]$  ماتریسی با عنصر  $a_{ij}$  را نشان می‌دهد. نماد

$$A^t = [a_{ji}] \quad A^* = [a_{ij}^*] \quad A^h = [a_{ji}^*]$$

به ترتیب ترانسپوز، مزدوج و مزدوج ترانسپوز (هرمتیک) ماتریس  $A$  است. بردار ستونی با  $A = [a_i]$  مشخص می‌شود. با توجه به متن ماتریس یا بردار بودن  $A$  معلوم می‌گردد

اگر  $A = [a_i]$ ،  $B = [b_i]$  دو بردار  $m$  عنصری باشند حاصلضرب

$$A^t B = a_1 b_1 + \dots + a_m b_m$$

یک عدد و حاصلضرب  $AB^t = [a_i b_j]$  ماتریسی  $m \times m$  با عناصر  $a_i b_j$  است.

فرآیند برداری  $X(t) = [X_i(t)]$  برداری است که مولفه‌های آن

فرآیندهای اتفاقی هستند.

$$\eta(t) = E\{X(t)\} = [\eta_i(t)] \quad \text{یعنی } X(t) \text{ متوسط}$$

برداری با مولفه‌های  $\eta_i(t) = E\{X_i(t)\}$  است.

خودبستگی  $R_{xx}(t_1, t_2)$  یا  $R(t_1, t_2)$  مربوط به  $X(t)$  در واقع ماتریس  $m \times m$  زیر

$$R(t_1, t_2) = E\{X(t_1) X^h(t_2)\} \quad (5-97)$$

با مولفه‌های  $E\{X_i(t_1) X_j^*(t_2)\}$  است.

به طور مشابه ماتریس هم بستگی حاصلضرب

$$R_{xy}(t_1, t_2) = E\{X(t_1) Y^h(t_2)\} \quad (5-98)$$

مربوط به فرآیندهای برداری

$$X(t) = [X_i(t)] \quad , \quad i=1, \dots, m$$

$$Y(t) = [Y_j(t)] \quad , \quad j=1, \dots, r$$

را تعریف می‌کنیم.

سیستم چند ترمینالی با  $m$  ورودی  $X_i(t)$ ،  $r$  خروجی  $Y_j(t)$  قاعده‌ای برای اختصاص بردار  $Y(t)$  (بعدی  $r$ ) به بردار  $X(t)$  (بعدی  $m$ ) است

اگر سیستم خطی و تغییر ناپذیر با زمان باشد این سیستم با ماتریس پاسخ ضربه‌اش مشخص می‌گردد.

ماتریس مذکور در واقع ماتریس  $r \times m$  است

$$H(t) = [h_{ji}(t)] \quad (5-99)$$

$$i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, r$$

که به صورت زیر تعریف می‌شود.

$h_{ji}(t)$  پاسخ خروجی  $j$ ام به ورودی  $i$ ام است مشروط بر آنکه ورودی

$i$ ام برابر  $\delta(t)$  و بقیه ورودی‌ها صفر باشند

با توجه به این تعریف و خاصیت خطی بودن سیستم نتیجه می‌شود که

پاسخ  $j$ ام خروجی  $Y_j(t)$  به ورودی  $X_i(t)$  برابر

$$Y_j(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h_{j1}(\alpha) X_1(t-\alpha) d\alpha + \dots + \int_{-\infty}^{\infty} h_{jm}(\alpha) X_m(t-\alpha) d\alpha$$

در نتیجه داریم:

$$Y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} H(\alpha) X(t-\alpha) d\alpha \quad (5-100)$$

در این رابطه  $X(t), Y(t)$  بردارهای ستونی و  $H(t)$  ماتریس  $r \times m$  است.

این رابطه را برای تعیین خودبستگی  $R_{yy}(t_1, t_2)$  مربوط به  $Y(t)$

به کار خواهیم برد.

با ضرب کردن مزدوج ترانسپوز (5-100) در  $X(t_1)$  و قرار دادن

$t = t_2$  داریم

$$X(t_1)Y^h(t_2) = \int_{-\infty}^{\infty} X(t_1)X^h(t_2-\alpha)H^h(\alpha) d\alpha$$

بنابراین

$$R_{xy}(t_1, t_2) = \int_{-\infty}^{\infty} R_{xx}(t_1, t_2-\alpha) H^h(\alpha) d\alpha \quad (5-101)$$

با ضرب کردن طرفین رابطه (5-100) در  $Y^h(t_2)$  و قرار دادن  $t = t_1$

می‌توان به نتیجه زیر رسید

$$R_{yy}(t_1, t_2) = \int_{-\infty}^{\infty} H(\alpha) R_{xy}(t_1-\alpha, t_2) d\alpha \quad (5-102)$$

این نتایج را می‌توان برای بیان هم بستگی خروجی‌های چند سیستم

عددی بر حسب هم بستگی ورودی‌های آنها به کار برد.

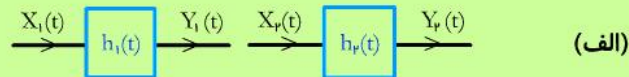
مثال بعدی این کاربرد را نشان می‌دهد.



## مثال ۱۷ - ۵

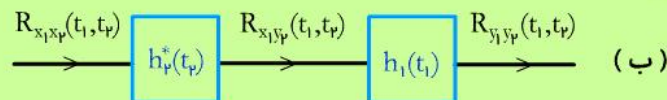
در شکل (۵ - ۱۰) دو سیستم با ورودی‌های  $X_1(t), X_p(t)$  و خروجی‌های

$$Y_1(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h_1(\alpha) X_1(t - \alpha) d\alpha, Y_p(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h_p(\alpha) X_p(t - \alpha) d\alpha$$



(الف)

شکل ۱۰ - ۵



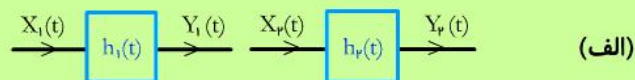
(ب)

این سیگنال‌ها را می‌توان به عنوان مؤلفه‌های بردار خروجی

$$Y^T(t) = [Y_1(t), Y_p(t)]$$

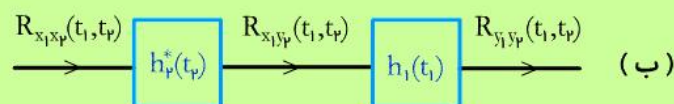
سیستم  $2 \times 2$  با بردار ورودی  $X^T(t) = [X_1(t), X_p(t)]$  و ماتریس پاسخ ضربه زیر را در نظر گرفت

$$H(t) = \begin{bmatrix} h_1(t) & 0 \\ 0 & h_p(t) \end{bmatrix}$$



(الف)

شکل ۱۰ - ۵

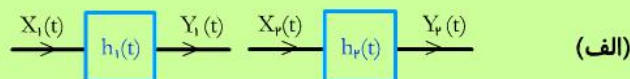


(ب)

با قرار دادن در (۵ - ۱۰۱), (۵ - ۱۰۲) داریم

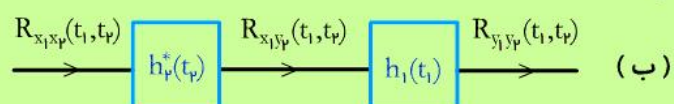
$$R_{X_1 Y_p}(t_1, t_2) = \int_{-\infty}^{\infty} R_{X_1 X_p}(t_1, t_2 - \alpha) h_p^*(\alpha) d\alpha \quad (5-103)$$

$$R_{Y_1 Y_p}(t_1, t_2) = \int_{-\infty}^{\infty} h_1(\alpha) R_{X_1 X_p}(t_1 - \alpha, t_2) d\alpha \quad (5-104)$$



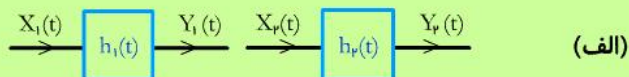
(الف)

شکل ۱۰ - ۵

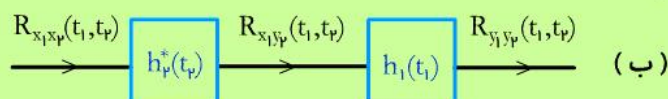


(ب)

بنابراین، به منظور تعیین  $R_{x_1 y_p}(t_1, t_p)$ ، از  $R_{x_1 x_p}(t_1, t_p)$  به عنوان ورودی به مزدوج  $[h_p^*(t)]h_p(t)$  که روی متغیر  $t_p$  عمل می‌کند، استفاده می‌کنیم. برای تعیین  $R_{y_1 y_p}(t_1, t_p)$ ، از  $R_{x_1 y_p}(t_1, t_p)$  به عنوان ورودی به  $h_1(t)$  که روی متغیر  $t_1$  عمل می‌نماید، استفاده می‌کنیم (شکل ۱۰ - ۵)



شکل ۱۰ - ۵



### مثال ۱۸ - ۵

مشتق‌های

$$Y_1(t) = Z^{(m)}(t), \quad Y_p(t) = W^{(n)}(t)$$

دو فرآیند  $Z(t), W(t)$  را می‌توان به صورت پاسخ‌های دو مشتق‌گیر با ورودی‌های

$$X_1(t) = Z(t), \quad X_p(t) = W(t)$$

در نظر گرفت با استفاده از رابطه (۱۰۳ - ۵) به طرز مناسب،

نتیجه می‌گیریم که

$$E\{Z^{(m)}(t_1) W^{(n)}(t_p)\} = \frac{\partial^{m+n} R_{zw}(t_1, t_p)}{\partial t_1^m \partial t_p^n} \quad (۱۰۵ - ۵)$$

### ۳-۵ طیف توان

در نظریه سیگنال، طیف‌ها مترادف با تبدیلات فوریه است. در مورد سیگنال‌های یقینی، این تبدیلات به منظور توصیف سیگنال به صورت تابعی از جمع آثار توابع نمایی به کار می‌رود. برای سیگنال‌های تصادفی، مفهوم طیف دارای دو تعبیر است. تعبیر اول شامل تبدیلات متوسط می‌باشد که بنابراین ضرورتاً یقینی است. تعبیر دوم منجر به توصیف فرآیند مورد بحث به صورت جمع آثار توابع نمایی با ضرایب تصادفی می‌شود. در این بخش، تعبیر اول و در فصول آتی تعبیر دوم مورد بررسی قرار می‌گیرد. فقط فرآیندهای ایستاد را مورد بحث قرار داده و یادآور می‌شود که برای فرآیندهای غیر ایستاد، مفهوم طیف اهمیت محدودی دارد.

### تعاریف:

طیف توان (یا چگالی طیفی) فرآیند  $X(t)$  که WSS حقیقی یا مختلط است، تبدیل فوریه  $[S(\omega)]$  تابع خودبستگی  $\{X(t+\tau)X^*(t)\}$   $R(\tau) = E\{X(t+\tau)X^*(t)\}$  آن است.

$$S(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} R(\tau) e^{-j\omega\tau} d\tau \quad (5-106)$$

چون  $R(-\tau) = R^*(\tau)$  است پس  $S(\omega)$  تابعی حقیقی از  $\omega$  است. با استناد به رابطه تبدیل فوریه می‌توان گفت

$$R(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) e^{j\omega\tau} d\omega \quad (5-107)$$

اگر  $X(t)$  فرآیند حقیقی باشد، آن گاه  $R(\tau)$  حقیقی و زوج است. بنابراین  $S(\omega)$  نیز حقیقی و زوج است. در این حالت داریم:

$$S(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} R(\tau) \cos \omega\tau d\tau = 2 \int_0^{\infty} R(\tau) \cos \omega\tau d\tau \quad (5-108)$$

$$R(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) \cos \omega\tau d\omega = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} S(\omega) \cos \omega\tau d\omega$$

طیف توان متقابل دو فرآیند  $X(t)$  و  $Y(t)$  تبدیل فوریه  $[S_{xy}(\omega)]$  تابع هم بستگی (متقابل)  $\{X(t+\tau)Y^*(t)\}$   $R_{xy}(\tau) = E\{X(t+\tau)Y^*(t)\}$  آنها است.

$$S_{xy}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} R_{xy}(\tau) e^{-j\omega\tau} d\tau, \quad R_{xy}(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S_{xy}(\omega) e^{j\omega\tau} d\omega$$

تابع  $S_{xy}(\omega)$ ، به طور کلی مختلط است حتی در مواردی که فرآیندهای  $X(t)$  و  $Y(t)$  حقیقی هستند. در همه حالات  $S_{xy}(\omega) = S_{yx}^*(\omega)$  چون  $R_{xy}(-\tau) = E\{X(t-\tau)Y^*(t)\} = R_{yx}^*(\tau)$  می‌باشد.



در جدول ۵-۱ تعدادی توابع خود بستگی و طیف توان آنها که اغلب مورد استفاده قرار می‌گیرند، فهرست شده اند، توجه کنید که در تمام حالات،  $S(\omega)$  مثبت است. به زودی نشان خواهیم داد که این خاصیت برای هر طیفی صحت دارد.

$$R(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) e^{j\omega\tau} d\omega \leftrightarrow S(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} R(\tau) e^{-j\omega\tau} d\tau$$

$$\begin{aligned} \delta(\tau) &\leftrightarrow 1 & 1 &\leftrightarrow 2\pi\delta(\omega) \\ e^{j\beta\tau} &\leftrightarrow 2\pi\delta(\omega - \beta) & \cos\beta\tau &\leftrightarrow \pi\delta(\omega - \beta) + \pi\delta(\omega + \beta) \\ e^{-\alpha|\tau|} &\leftrightarrow \frac{2\alpha}{\omega^2 + \alpha^2} & e^{-\alpha\tau^2} &\leftrightarrow \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} e^{-\omega^2/4\alpha} \\ e^{-\alpha|\tau|} \cos\beta\tau &\leftrightarrow \frac{\alpha}{\alpha^2 + (\omega - \beta)^2} + \frac{\alpha}{\alpha^2 + (\omega + \beta)^2} \\ 2e^{-\alpha\tau^2} \cos\beta\tau &\leftrightarrow \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} [e^{-(\omega - \beta)^2/4\alpha} + e^{-(\omega + \beta)^2/4\alpha}] \\ \begin{cases} 1 - \frac{|\tau|}{T} & |\tau| < T \\ 0 & |\tau| > T \end{cases} &\leftrightarrow \frac{4 \sin^2(\omega T/2)}{T\omega^2} \\ \frac{\sin\sigma\tau}{\pi\tau} &\leftrightarrow \begin{cases} 1 & |\omega| < \sigma \\ 0 & |\omega| > \sigma \end{cases} \end{aligned}$$

### مثال ۱۹-۵

سیگنال تلگراف تصادفی فرآیند  $X(t)$  است که مقادیر  $+1$  و  $-1$  را مشابه مثال ۳-۵ اختیار می‌کند.

$$X(t) = \begin{cases} 1 & t_{\tau_i} < t < t_{\tau_{i+1}} \\ -1 & t_{\tau_{i-1}} < t < t_{\tau_i} \end{cases}$$

که در این رابطه  $t_i$  مجموعه ای از نقاط پواسون با چگالی متوسط  $\lambda$  است. همان طور که نشان داده شد خود بستگی آن برابر  $e^{-2\lambda|\tau|}$  است. در نتیجه داریم

$$S(\omega) = \frac{4\lambda}{4\lambda^2 + \omega^2}$$

در اغلب فرآیندها،  $R(\tau) \rightarrow \eta^2$  میل می‌کند که در آن  $\eta = E\{X(t)\}$  است. بنابراین اگر  $\eta \neq 0$  باشد

در آن صورت  $S(\omega)$  شامل ضربه ای در  $\omega = 0$  خواهد بود. برای حذف آن، غالباً مناسب است که خواص طیفی  $X(t)$  بر حسب تبدیل فوریه  $S^c(\omega)$  مربوط به تابع کوواریانس  $C(\tau)$  بیان شود. از آنجا که  $R(\tau) = C(\tau) + \eta^2$  است می‌توان گفت

$$S(\omega) = S^c(\omega) + 2\pi\eta^2\delta(\omega) \quad (5-109)$$

تابع  $S^c(\omega)$  را طیف کوواریانس  $X(t)$  نامند.

## مثال ۲۰-۵

نشان دادیم که تابع خودبستگی ضربه‌های پواسون

$$Z(t) = \frac{d}{dt} \sum_i U(t-t_i) = \sum_i \delta(t-t_i)$$

برابر  $R_z(\tau) = \lambda^2 + \lambda \delta(\tau)$  می‌باشد. با توجه به آن داریم

$$S_z(\omega) = \lambda + 2\pi \lambda^2 \delta(\omega), \quad S_z^c(\omega) = \lambda$$

اکنون نشان می‌دهیم که برای هر تابع مثبت دلخواه  $S(\omega)$  مفروض،

می‌توان فرآیند  $X(t)$  با طیف توان  $S(\omega)$  را به دست آورد.

الف) فرآیند زیر را در نظر بگیرید:

$X(t) = ae^{j(\omega t - \varphi)}$  که در آن  $a$  ثابت حقیقی،  $\omega$  متغیر تصادفی با چگالی  $f_w(\omega)$  و  $\varphi$  متغیر تصادفی با توزیع یکنواخت در بازه  $(0, 2\pi)$  است.

همان طور که می‌دانیم این فرآیند WSS با متوسط صفر و خودبستگی زیر است

$$R_x(\tau) = a^2 E\{e^{j\omega\tau}\} = a^2 \int_{-\infty}^{\infty} f_w(\omega) e^{j\omega\tau} d\omega$$

با توجه به این رابطه و خاصیت یکتا بودن تبدیل فوری می‌توان نتیجه گرفت

که طیف توان  $X(t)$  عبارت است از

$$S_x(\omega) = 2\pi a^2 f_w(\omega) \quad (5-110)$$

بنابراین اگر

$$f_w(\omega) = \frac{S(\omega)}{2\pi a^2}, \quad a^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) d\omega = R(0)$$

باشد، آن گاه  $f_w(\omega)$  چگالی و  $S_x(\omega) = S(\omega)$  خواهد بود.

برای کامل نمودن مشخصات فرآیند  $X(t)$  کافی است که متغیر تصادفی  $\omega$  با

چگالی  $\frac{S(\omega)}{2\pi a^2}$  را تشکیل و آن را در فرآیند  $X(t) = ae^{j(\omega t - \varphi)}$  قرار دهیم.

(ب) نشان می‌دهیم که اگر  $S(-\omega) = S(\omega)$  باشد آن گاه فرآیند حقیقی با طیف توان  $S(\omega)$  خواهیم داشت. به این منظور فرآیند  $Y(t) = a \cos(\omega t + \varphi)$  را تشکیل می‌دهیم.

در این حالت داریم

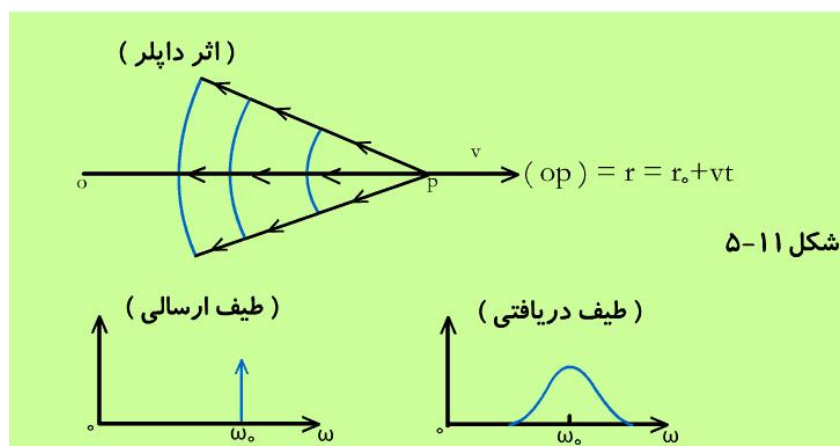
$$R_y(\tau) = \frac{a^2}{2} E\{\cos \omega \tau\} = \frac{a^2}{2} \int_{-\infty}^{\infty} f_w(\omega) \cos \omega \tau d\omega$$

از این رابطه نتیجه می‌شود که اگر  $f_w(\omega) = \frac{S(\omega)}{\pi a^2}$  باشد آن گاه  $S_y(\omega) = S(\omega)$  خواهد بود.

### مثال ۲۱-۵

[اثر داپلر (Doppler)]

نوسانساز هارمونیکی در نقطه P از محور x قرار دارد. (شکل ۱۱-۵)



این نوسانساز روی محور x با سرعت v حرکت می‌کند. سیگنال ساطع شده برابر  $e^{j\omega_0 t}$  بوده و سیگنال دریافتی توسط ناظر در نقطه O عبارت است از

$$S(t) = a e^{j\omega_0(t-r/c)}$$

که در آن c سرعت انتشار و  $r = r_0 + vt$  است. فرض می‌کنیم که V

متغیر تصادفی با چگالی  $f_v(v)$  باشد. واضح است که

بنابراین طیف سیگنال دریافتی بر اساس رابطه (۱۱-۵) برابر است با

$$S(\omega) = 2\pi a^2 f_w(\omega) = \frac{2\pi a^2 c}{\omega_0} f_v\left[\left(1 - \frac{\omega}{\omega_0}\right)c\right] \quad (5-111)$$

توجه داریم که اگر  $v=0$  باشد آن گاه

$$S(t) = ae^{j(\omega_0 t - \varphi)}, \quad R(\tau) = a^2 e^{j\omega_0 \tau}, \quad S(\omega) = 2\pi a^2 \delta(\omega - \omega_0)$$

بنابراین متوجه می‌شویم که حرکت سبب گسترده شدن طیف می‌گردد. نتایج فوق برای حالتی که امتداد حرکت با محور  $x$  زاویه ای داشته باشد نیز صادق است، مشروط بر آنکه به جای  $V$  تصویر آن روی  $op$  یعنی  $V_x$  را قرار دهیم.

فرض کنید که انتشار (حرکت) یک ذره در محیط گازی با دمای  $T$  مدنظر است. در این مورد، مؤلفه  $x$  سرعت آن یک متغیر تصادفی نرمال با متوسط صفر و واریانس  $kT/m$  است.

با قرار دادن در رابطه (۱۱۱-۵) نتیجه می‌گیریم که

$$S(\omega) = \frac{2\pi a^2 c}{\omega_0 \sqrt{2\pi kT/m}} \exp \left\{ -\frac{mc^2}{2kT} \left( 1 - \frac{\omega}{\omega_0} \right)^2 \right\}$$

$$R(\tau) = a^2 \exp \left\{ -\frac{kT\omega_0^2 \tau^2}{2mc^2} \right\} e^{j\omega_0 \tau}$$

## طیف‌های خطی

الف) در مثال ۴-۵ نشان دادیم که فرآیند

$$X(t) = \sum_i c_i e^{j\omega_i t}$$

فرآیندی WSS است مشروط بر آنکه متغیرهای تصادفی  $c_i$  ناهم‌بسته با متوسط صفر باشند. بر اساس این مفهوم و جدول ۱-۵ می‌توان گفت که

$$R(\tau) = \sum_i \sigma_i^2 e^{j\omega_i \tau} \quad S(\omega) = 2\pi \sum_i \sigma_i^2 \delta(\omega - \omega_i)$$

که در آن  $\sigma_i^2 = E\{c_i^2\}$  می‌باشد.

در فصول آتی نشان خواهیم داد که چنین فرآیندی قابل پیش‌بینی است، یعنی مقدار فعلی آن به طور یکتا بر اساس مقدار گذشته آن قابل تعیین است.  
ب) مشابهاً فرآیند

$$Y(t) = \sum_i (a_i \cos \omega_i t + b_i \sin \omega_i t)$$

WSS است اگر متغیرهای تصادفی  $a_i$  و  $b_i$  ناهم‌بسته با میانگین صفر و  $E\{a_i^2\} = E\{b_i^2\} = \sigma_i^2$  باشند. در این حالت داریم

$$R(\tau) = \sum_i \sigma_i^2 \cos \omega_i \tau, \quad S(\omega) = \pi \sum_i \sigma_i^2 [\delta(\omega - \omega_i) + \delta(\omega + \omega_i)]$$

## سیستم‌های خطی

تابع خودبستگی  $R_{yy}(\tau)$  و طیف توان  $S_{yy}(\omega)$  مربوط به پاسخ

$$Y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} X(t-\alpha) h(\alpha) d\alpha \quad (5-112)$$

سیستم خطی را می‌توان بر حسب تابع خودبستگی  $R_{xx}(\tau)$  و طیف توان  $S_{xx}(\omega)$  ورودی  $X(t)$  بیان کرد.



## قضیه:

$$R_{xy}(\tau) = R_{xx}(\tau) * h^*(-\tau), R_{yy}(\tau) = R_{xy}(\tau) * h(\tau) \quad (5-113)$$

$$S_{xy}(\omega) = S_{xx}(\omega) H^*(\omega), S_{yy}(\omega) = S_{xy}(\omega) H(\omega) \quad (5-114)$$

برای اثبات می‌توان ادعا کرد

که دو معادله<sup>۵</sup> (۵-۱۱۳) حالات خاصی از روابط (۵-۷۸) هستند. به هر حال، به علت اهمیت آنها، مستقیماً این روابط را اثبات می‌کنیم. با ضرب  $X(t+\tau)$  در مزدوج (۵-۱۱۲) و گرفتن امید ریاضی داریم

$$E\{X(t+\tau)Y^*(t)\} = \int_{-\infty}^{\infty} E\{X(t+\tau)X^*(t-\alpha)\} h^*(\alpha) d\alpha$$

از آنجا که  $E\{X(t+\tau)X^*(t-\alpha)\} = R_{xx}(\tau+\alpha)$  است داریم

$$R_{xy}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} R_{xx}(\tau+\alpha) h^*(\alpha) d\alpha = \int_{-\infty}^{\infty} R_{xx}(\tau-\beta) h^*(-\beta) d\beta$$

به روش مشابه عمل کرده و

$$\begin{aligned} E\{Y(t)Y^*(t-\tau)\} &= \int_{-\infty}^{\infty} E\{X(t-\alpha)Y^*(t-\tau)h(\alpha)\} d\alpha \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} R_{xy}(\tau-\alpha) h(\alpha) d\alpha \end{aligned}$$

معادله<sup>۵</sup> (۵-۱۱۴) نیز با استناد به (۵-۱۱۳) و قضیه<sup>۵</sup> کانولوشن به سهولت به دست می‌آید.

از ترکیب دو معادله<sup>۵</sup> (۵-۱۱۳) و (۵-۱۱۴) داریم

$$R_{yy}(\tau) = R_{xx}(\tau) * h(\tau) * h^*(-\tau) = R_{xx}(\tau) * \rho(\tau) \quad (5-115)$$

$$S_{yy}(\omega) = S_{xx}(\omega) H(\omega) H^*(\omega) = S_{xx}(\omega) |H(\omega)|^2 \quad (5-116)$$

که در آن

$$\rho(\tau) = h(\tau) * h^*(-\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t+\tau) h^*(t) dt \leftrightarrow |H(\omega)|^2 \quad (5-117)$$

به خصوص توجه کنید که اگر  $X(t)$  نویز سفید با توان متوسط  $q$  باشد، در آن صورت

$$R_{xx}(\tau) = q \delta(\tau) \quad , \quad S_{xx}(\omega) = q$$

$$S_{yy}(\omega) = q |H(\omega)|^2 \quad , \quad R_{yy}(\tau) = q \rho(\tau)$$

با توجه به رابطه (۵-۱۱۶) و فرمول معکوس (۵-۱۰۷) می توان گفت

$$E\{|Y(t)|^2\} = R_{yy}(0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S_{xx}(\omega) |H(\omega)|^2 d\omega \geq 0$$

این معادله خواص فیلتر کردن سیستم را در حالتی که ورودی آن فرآیند تصادفی است، نشان می دهد.

برای مثال نشان می دهد که اگر برای  $H(\omega) = 0$  ،  $|\omega| > \omega_0$  بوده و به ازاء  $|\omega| < \omega_0$  باشد در آن صورت  $S_{xx}(\omega) = 0$  خواهد بود  $E\{Y^2(t)\} = 0$

### مثال ۲۲-۵

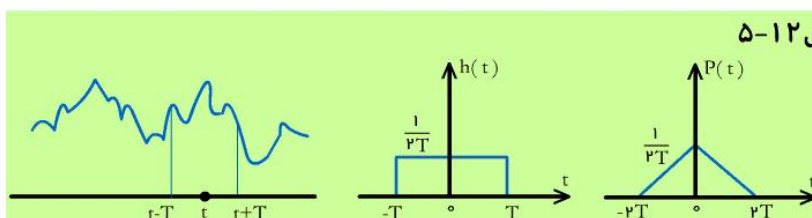
الف) [متوسط متحرک] (Moving Average) انتگرال

$$Y(t) = \frac{1}{2T} \int_{t-T}^{t+T} x(\alpha) d\alpha$$

متوسط فرآیند  $X(t)$  در بازه  $(t-T, t+T)$  است.

بنابراین  $Y(t)$  خروجی سیستمی با ورودی  $X(t)$  و پاسخ ضربه پالس چهار گوش مطابق (شکل ۵-۱۲) می باشد.

شکل ۵-۱۲



$\rho(t)$  مربوطه به شکل مثلث بوده و در این حالت

$$S_{yy}(\omega) = S_{xx}(\omega) \frac{\sin^2 T\omega}{T^2 \omega^2}$$

$$H(\omega) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{-T}^T e^{-j\omega\tau} d\tau = \frac{\sin T\omega}{T\omega}$$

بنابراین  $H(\omega)$  فقط در بازه ای از مرتبه  $\frac{1}{T}$  حول مبدأ، مقادیر قابل ملاحظه ای را اختیار می کند. پس متوسط متحرک مؤلفه های فرکانس بالای ورودی را حذف کرده و می توان آن را یک فیلتر پایین گذر نامید.  
با توجه به اینکه  $\rho(\tau)$  یک مثلث است  
با استناد به رابطه (۵-۱۱۵) نتیجه می شود

$$R_{yy}(\tau) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{-T}^T \left(1 - \frac{|\alpha|}{T}\right) R_{xx}(\tau - \alpha) d\alpha \quad (5-118)$$

برای تعیین واریانس انتگرال

$$\eta_T = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{-T}^T X(t) dt$$

از نتیجه فوق استفاده می کنیم. بدیهی است که  $\eta_T = Y(0)$  است پس

$$\text{Var}\{\eta_T\} = C_{yy}(0) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{-T}^T \left(1 - \frac{|\alpha|}{T}\right) C_{xx}(\alpha) d\alpha \quad (5-119)$$

(ب) [فیلتر بالا گذر]

فرآیند  $Z(t) = X(t) - Y(t)$  خروجی سیستمی با ورودی  $X(t)$

و تابع سیستم

$$H(\omega) = 1 - \frac{\sin T\omega}{T\omega}$$

است. این تابع در بازه ای از مرتبه  $\frac{1}{T}$  حول مبدأ تقریباً صفر بوده

و به ازاء  $\omega$  بزرگ به یک میل می کند

بنابراین، سیستم مذکور به صورت فیلتر بالا گذری که فرکانس های پایین ورودی را حذف می کند، عمل می نماید.

### مثال ۲۳-۵

مشتق  $X'(t)$  فرآیند  $X(t)$  را می توان به عنوان خروجی یک سیستم خطی با

ورودی  $X(t)$  و تابع سیستم  $j\omega$  در نظر گرفت.

پس با توجه به این نگرش و رابطه (۵-۱۱۴) می توان گفت

$$S_{xx'}(\omega) = -j\omega S_{xx}(\omega) \quad , \quad S_{xx''}(\omega) = \omega^2 S_{xx}(\omega)$$

بنابراین

$$R_{xx'}(\tau) = -\frac{dR_{xx}(\tau)}{d\tau} \quad , \quad R_{xx''}(\tau) = -\frac{d^2R_{xx}(\tau)}{d\tau^2}$$

مشتق  $n$  ام  $X(t)$  یعنی  $Y(t) = X^{(n)}(t)$  خروجی سیستمی با ورودی  $X(t)$

و تابع سیستم  $(j\omega)^n$  است.

$$S_{yy}(\omega) = |j\omega|^{2n} \quad , \quad R_{yy}(\tau) = (-1)^n R^{(2n)}(\tau) \quad (5-120)$$

## مثال ۵-۲۴

(الف)

معادله دیفرانسیل  $Y'(t) + cY(t) = X(t)$  به ازاء تمام مقادیر  $t$  ،  
سیستمی خطی را توصیف می کند که ورودی آن  $X(t)$  ، خروجی آن  $Y(t)$

و تابع سیستم آن  $\frac{1}{j\omega + c}$  است.

فرض کنید که  $X(t)$  نویز سفید با  $R_{xx}(\tau) = q \delta(\tau)$  می باشد.

با استناد به (۵-۱۱۶) می توان نوشت

$$S_{yy}(\omega) = \frac{S_{xx}(\omega)}{\omega^2 + c^2} = \frac{q}{\omega^2 + c^2} \quad , \quad R_{yy}(\tau) = \frac{q}{2c} e^{-c|\tau|}$$



## خواص تابع هم بستگی

اگر تابع  $R(\tau)$  تابع خودبستگی فرآیند WSS،  $X(t)$  باشد، آن گاه تبدیل فوریه آن  $S(\omega)$  مثبت است. علاوه بر این، اگر  $R(\tau)$  تابعی با تبدیل فوریه مثبت باشد می توان فرآیند  $X(t)$  را با تابع خودبستگی  $R(\tau)$  به دست آورد. پس، شرط لازم و کافی برای اینکه تابع  $R(\tau)$  تابع خودبستگی باشد، مثبت بودن تبدیل فوریه آن است. شرایط خودبستگی بودن تابع  $R(\tau)$  را می توان مستقیماً بر حسب  $R(\tau)$  بیان کرد. قبلاً نشان دادیم که تابع خودبستگی  $R(\tau)$  مربوط به فرآیند  $X(t)$ ، مثبت معین است. یعنی به ازاء جميع مقادیر  $a_i, \tau_i, a_j, \tau_j$ :

$$\sum_{i,j} a_i a_j^* R(\tau_i - \tau_j) \geq 0 \quad (5-125)$$

می توان نشان داد که عکس آن نیز صحت دارد. اگر  $R(\tau)$  تابعی مثبت معین باشد، آن گاه تبدیل فوریه آن مثبت است. در نتیجه تابع  $R(\tau)$  دارای تبدیل فوریه مثبت است اگر و فقط اگر مثبت معین باشد. برای تعیین این که آیا  $R(\tau)$  مثبت معین است باید نشان دهیم که این تابع در رابطه (5-125) صدق می کند یا تبدیل فوریه آن مثبت است. در حالت کلی بررسی این شرط کار ساده ای نیست. در سطور زیرین شرط ساده و کافی را برای این امر معرفی می کنیم.

## معیار پولیا (Polya)

می توان نشان داد که تابع  $R(\tau)$  یک تابع مثبت معین خواهد بود مشروط بر آن که به ازاء  $\tau > 0$  تابعی مقعر و به ازاء  $\tau \rightarrow \infty$  به یک حد محدود میل کند. برای مثال تابع  $W(\tau) = e^{-\alpha|\tau|^c}$  را در نظر بگیرید. اگر  $0 < c < 1$  باشد، در آن صورت برای  $\tau \rightarrow \infty$  تابع  $W(\tau)$  به صفر میل کرده و به ازاء  $\tau > 0$ ،  $W''(\tau) > 0$  است. بنابراین  $W(\tau)$  مثبت معین است، چون شرط پولیا را اقتناع می کند. توجه کنید که این تابع به ازاء  $1 \leq c \leq 2$  نیز مثبت معین است. هر چند در شرط پولیا صدق نمی کند. یکی از شرایط لازم برای تابع خودبستگی عبارت است از این که،

تابع خودبستگی  $R(\tau)$  مربوط به هر فرآیند مانند  $X(t)$  در مبدأ حداکثر باشد  
چون

$$|R(\tau)| \leq \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) d\omega = R(0) \quad (5-126)$$

### توضیح

اگر به ازاء مقداری مانند  $\tau_1 \neq 0$   $R(\tau_1) = R(0)$  باشد، آن گاه  $R(\tau)$   
متناوب با تناوب  $\tau_1$  است. یعنی

$$R(\tau + \tau_1) = R(\tau) \quad \text{به ازاء جميع مقادير } \tau \quad (5-127)$$

برای اثبات، از نامساوی شوارتز استفاده می‌کنیم.

$$E^2(ZW) \leq E(Z^2) E(W^2)$$

با فرض

$$W = X(t) \text{ و } Z = X(t + \tau + \tau_1) - X(t + \tau)$$

می‌توان گفت

$$E\{[X(t+\tau+\tau_1)-X(t+\tau)]X(t)\} \leq E\{[X(t+\tau+\tau_1)-X(t+\tau)]^2\}E\{X^2(t)\} \quad (5-128)$$

بنابراین

$$[R(\tau+\tau_1)-R(\tau)]^2 \leq 2[R(\tau_1)-R(\tau)]R(\tau)$$

اگر  $R(\tau_1)=R(\tau)$  باشد در آن صورت طرف راست رابطه فوق به ازاء

جميع مقادير  $\tau$  صفر بوده و رابطه (۵-۱۲۷) حاصل می‌شود.

خاصیت دیگری که باید به آن اشاره کرد بدین صورت است.

اگر  $R(\tau_1)=R(\tau_2)=R(\tau)$  بوده و اعداد  $\tau_1, \tau_2$  مضرب هم نباشند

یعنی نسبت آنها گویا نباشد، آن گاه  $R(\tau)$  مقداری ثابت است.

چون با توجه به قضیه فوق باید نتیجه گرفت که

$R(\tau)$  با تناوب  $\tau_1$  متناوب است و از طرف دیگر با تناوب  $\tau_2$  نیز

متناوب است و این امر فقط هنگامی امکان دارد که  $R(\tau)$  ثابت باشد.

بر اساس خاصیت پیوستگی می‌توان گفت اگر  $R(\tau)$  در مبدأ پیوسته

باشد به ازاء هر مقدار  $\tau$  پیوسته است. چون از پیوستگی  $R(\tau)$  در  $\tau = 0$

می‌توان نتیجه گرفت که  $R(\tau_1) \rightarrow R(0)$  میل می‌کند.

بنابراین طرف چپ رابطه (۵-۱۲۸) نیز به ازاء هر مقدار  $\tau$  با  $\tau_1 \rightarrow 0$

به صفر میل خواهد کرد.

### مثال ۲۶-۵

با استناد به قضیه مطرح شده، می‌توان نشان داد که سهمی بریده شده

$$W(\tau) = \begin{cases} a^2 - \tau^2 & , \quad |\tau| < a \\ 0 & , \quad |\tau| > a \end{cases}$$

$W(\tau)$  تابع خود بستگی نیست.

اگر  $W(\tau)$  تابع خود بستگی فرآیندی مانند  $X(t)$  باشد در آن صورت تابع

$$-W''(\tau) = \begin{cases} 2 & , \quad |\tau| < a \\ 0 & , \quad |\tau| > a \end{cases}$$

تابع خود بستگی  $X'(t)$  خواهد بود (رابطه ۵-۱۲۰).

این امر غیر ممکن است چون  $-W''(\tau)$  به ازاء  $\tau = 0$  پیوسته است

ولی به ازاء  $\tau = a$  پیوسته نیست.

**پیوستگی و تناوب متوسط مربع (MS)**

فرآیند  $X(t)$  را هنگامی پیوسته (MS) می‌نامند که

$$E\{[X(t+\varepsilon)-X(t)]^2\} \rightarrow 0, \quad \varepsilon \rightarrow 0 \quad (5-129)$$

چون

$$E\{[X(t+\varepsilon)-X(t)]^2\} = 2[R(0)-R(\varepsilon)]$$

بوده و نتیجه می‌گیریم که اگر  $X(t)$  پیوسته (MS) است در آن صورت به ازاء  $\varepsilon \rightarrow 0$ ،  $R(0)-R(\varepsilon) \rightarrow 0$  میل می‌کند. بنابراین فرآیند WSS،  $X(t)$  پیوسته (MS) خواهد بود اگر و فقط اگر تابع خودبستگی آن  $R(\tau)$  به ازاء جمیع مقادیر  $\tau$  پیوسته باشد. فرآیند  $X(t)$  را هنگامی متناوب (MS) با تناوب  $\tau_1$  می‌نامیم که

$$E\{[X(t+\tau_1)-X(t)]^2\} = 0 \quad (5-130)$$

چون طرف چپ رابطه فوق با  $2[R(0)-R(\tau_1)]$  برابر بوده و

نتیجه می‌گیریم که  $R(\tau_1)=R(0)$  است،

پس با توجه به رابطه (5-127)،  $R(\tau)$  متناوب است.

بنابراین فرآیند WSS،  $X(t)$  متناوب (MS) خواهد بود اگر و فقط اگر تابع خودبستگی آن متناوب باشد.

اکنون با استفاده از نامساوی شوارتز نشان می‌دهیم که تابع هم بستگی  $R_{xy}(\tau)$  دو فرآیند WSS،  $X(t)$  و  $Y(t)$  در نامساوی زیر صدق می‌کنند

$$R_{xy}^2(\tau) \leq R_{xx}(0)R_{yy}(0) \quad (5-131)$$

با استناد به نامساوی شوارتز می‌توان نوشت

$$E\{[X(t+\tau)-Y^*(t)]^2\} \leq E\{|X(t+\tau)|^2\}E\{|Y(t)|^2\} = R_{xx}(0)R_{yy}(0)$$

که رابطه (5-131) بدست می‌آید.

همچنین نشان می‌دهیم که به ازاء هر مقدار  $a$  و  $b$

$$\left| \int_a^b S_{xy}(\omega) d\omega \right|^2 \leq \int_a^b S_{xx}(\omega) d\omega \int_a^b S_{yy}(\omega) d\omega \quad (5-132)$$

فرض کنید که  $X(t)$  و  $Y(t)$  ورودی فیلترهای ایده آل زیر هستند

$$H_1(\omega) = H_2(\omega) = \begin{cases} 1 & , a < \omega < b \\ 0 & , \text{در غیر این صورت} \end{cases}$$

اگر خروجی فیلترها را به ترتیب با  $Z(t)$  و  $W(t)$  نشان دهیم،  
می توان نتیجه گرفت که

$$R_{zz}(\circ) = \frac{1}{2\pi} \int_a^b S_{xx}(\omega) d\omega \quad R_{ww}(\circ) = \frac{1}{2\pi} \int_a^b S_{yy}(\omega) d\omega$$

$$R_{zw}(\circ) = \frac{1}{2\pi} \int_a^b S_{zw}(\omega) d\omega$$

و با توجه به رابطه

$$R_{zw}^2(\circ) \leq R_{zz}(\circ) R_{ww}(\circ)$$

رابطه (۵-۱۳۲) اثبات می شود.



#### ۴-۵ فرایندهای گسسته زمان

فرآیند دیجیتال (یا گسسته زمان) دنباله  $X_n$  از متغیرهای تصادفی است. به منظور پرهیز از اندیس های دوگانه، نماد  $X[n]$  را نیز به کار می‌بریم که در این نماد از گروه استفاده شده تا نشان دهیم که  $n$  عدد صحیح است. اکثر نتایج به دست آمده برای فرآیند آنالوگ (یا پیوسته زمان) به سهولت قابل تعمیم به فرایندهای دیجیتال است.

مفاهیم اساسی را مورد بحث و بررسی قرار می‌دهیم.

تابع خودبستگی و کوواریانس  $X[n]$  توسط روابط زیر بیان می‌شوند.

$$\begin{aligned} R[n_1, n_2] &= E\{X[n_1]X^*[n_2]\} & (5-133) \\ C[n_1, n_2] &= R[n_1, n_2] - \eta[n_1]\eta^*[n_2] \end{aligned}$$

که  $\eta[n] = E\{X[n]\}$  تابع متوسط  $X[n]$  است.

فرآیند  $X(n)$  هنگامی SSS است که خواص آماری آن تغییر ناپذیر با جابه‌جایی مبدأ باشد.

این فرآیند هنگامی WSS است که، ثابت  $\eta[n] = \eta$  بوده و

$$R[n+m, n] = E\{X[n+m]X^*[n]\} = R[m] \quad (5-134)$$

باشد.

فرآیند  $X(n)$  زمانی نویز سفید اکید است که متغیرهای تصادفی  $X[n_i]$  مستقل از یکدیگر باشند.

این فرآیند هنگامی نویز سفید است که متغیرهای تصادفی  $X[n_i]$  ناهم‌بسته باشند.

خودبستگی فرآیند نویز سفید با متوسط صفر عبارت است از

$$R[n_1, n_2] = q[n_1]\delta[n_1 - n_2] \quad \text{که} \quad \delta(n) = \begin{cases} 1 & n=0 \\ 0 & n \neq 0 \end{cases} \quad (5-135)$$

و  $q[n] = E\{X[n]^2\}$  است.

اگر  $X[n]$  نیز ایستاد باشد در آن صورت  $R[m] = q\delta[m]$  خواهد بود.

بنابراین نویز سفید WSS دنباله ای از متغیرهای تصادفی i.i.d.

(مستقل با توزیع یکسان) با واریانس  $q$  است.

پاسخ ضربه یک سیستم خطی یعنی  $h(n)$  در واقع پاسخ آن به دنباله

$\delta(n)$  می‌باشد. تابع سیستم آن تبدیل  $z$   $h(n)$  خواهد بود.

$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n) z^{-n}$$

اگر  $X[n]$  ورودی سیستم دیجیتال باشد، خروجی حاصله کانولوشن دیجیتالی (گسسته)  $X[n]$  با  $h[n]$  خواهد بود

$$Y[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} X[n-k]h[k] = X[n] * h[n] \quad (5-136)$$

با توجه به رابطه فوق می توان گفت

$$\eta_y[n] = \eta_x[n] * h[n]$$

علاوه بر آن

$$R_{xy}[n_1, n_2] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} R_{xx}[n_1, n_2 - k] h^*[k] \quad (5-137)$$

$$R_{yy}[n_1, n_2] = \sum_{r=-\infty}^{\infty} R_{xy}[n_1 - r, n_2] h[r] \quad (5-138)$$

اگر  $X[n]$  نویز سفید با شدت متوسط  $q[n]$  به صورت رابطه (5-135) باشد، آن گاه

$$E\{Y^2[n]\} = q[n] * |h[n]|^2$$

اگر  $X[n]$  فرآیند WSS باشد، در آن صورت  $Y[n]$  نیز WSS با  $\eta_y = \eta_x H(1)$  خواهد بود.

علاوه بر آن

$$R_{xy}[m] = R_{xx}[m] * h^*[-m], \quad R_{yy}[m] = R_{xy}[m] * h[m]$$

$$R_{yy}[m] = R_{xx}[m] * \rho[m], \quad \rho[m] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[m+k]h^*[k]$$

### طیف توان

فرآیند WSS،  $X[n]$  مفروض است.  $S(z)$  تبدیل  $z$  تابع خودبستگی آن یعنی  $R[m]$  به صورت زیر است

$$S(z) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} R[m] z^{-m}$$

طیف توان  $X[n]$  تابع

$$S(\omega) = S(e^{j\omega}) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} R[m] e^{-jm\omega} \geq 0$$

خواهد بود.

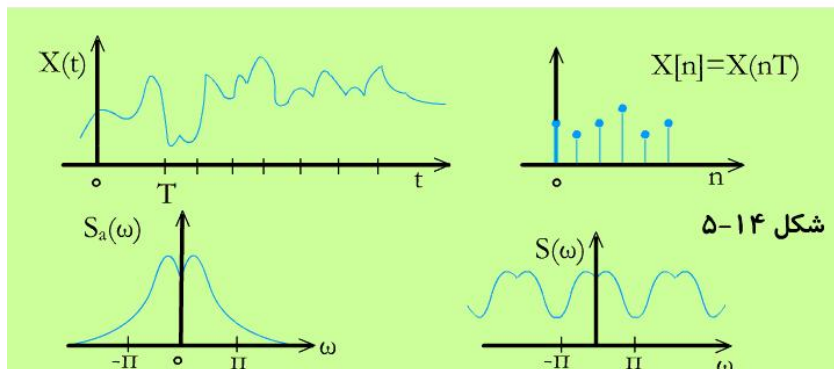
بنابراین  $S(e^{j\omega})$  تبدیل فوریه گسسته زمان  $R[m]$  می باشد.

تابع  $S(e^{j\omega})$  متناوب با تناوب  $2\pi$  و ضرایب سری فوریه برابر با  $R[m]$  است

بنابراین

$$R[m] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} S(e^{j\omega}) e^{jm\omega} d\omega$$

پس کافی است که  $S(e^{j\omega})$  را فقط برای گستره  $|\omega| < \pi$  تعریف و مشخص کنیم (به شکل ۵-۱۴ مراجعه کنید).



اگر  $X[n]$  فرآیند حقیقی باشد، در آن صورت  $R[-m] = R[m]$  بوده و داریم

$$S(e^{j\omega}) = R[0] + 2 \sum_{m=1}^{\infty} R[m] \cos m\omega$$

این رابطه نشان می‌دهد که طیف توان یک فرآیند حقیقی تابعی از  $\cos \omega$  است چون  $\cos m\omega$  تابعی از  $\cos \omega$  می‌باشد. شرط غیرمنفی بودن در رابطه (۵-۱۲۵) را می‌توان برحسب برخی ماتریس‌های هرمیتی تاپلیتز [Hermitian Toeplitz] مشخص توصیف کرد. فرض کنید

$$r_k \triangleq R[k]$$

و ماتریس زیر را تعریف می‌کنیم

$$\mathbf{T}_n = \begin{bmatrix} r_0 & r_1 & r_2 & \dots & r_n \\ r_1^* & r_0 & r_1 & \dots & r_{n-1} \\ r_2^* & r_1^* & r_0 & \dots & r_{n-2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_n^* & r_{n-1}^* & \dots & r_1^* & r_0 \end{bmatrix}$$

در این حالت

$$S(\omega) \geq 0 \iff \mathbf{T}_n \geq 0, \quad n=0 \rightarrow \infty \quad (5-139)$$

یعنی ماهیت غیرمنفی بودن طیف توان معادل است با غیرمنفی بودن هر ماتریس هرمیتی تاپلیتز  $\mathbf{T}_n$ ،  $n=0 \rightarrow \infty$

به منظور اثبات این نتیجه، ابتدا فرض کنید که  $S(\omega) \geq 0$  می‌باشد.

سپس فرض کنید که

$$\alpha = [a_0, a_1, a_2, \dots, a_n]^T \quad (5-140)$$

می‌توان نوشت

$$\begin{aligned} a^h T_n \alpha &= \sum_{i=0}^n \sum_{m=0}^n a_i^* a_m r_{i-m} \\ &= \sum_{i=0}^n \sum_{m=0}^n a_i^* a_m \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} S(\omega) e^{j(i-m)\omega} d\omega \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} S(\omega) \left| \sum_{m=0}^n a_m e^{-jm\omega} \right|^2 d\omega \geq 0 \quad (5-141) \end{aligned}$$

از آنجا که  $\alpha$  بردار اختیاری و دلخواه است می‌توان گفت که

$$S(\omega) \geq 0 \implies T_n \geq 0, \quad n=0 \rightarrow \infty \quad (5-142)$$

برعکس فرض کنید که هر  $T_n$ ،  $n=0 \rightarrow \infty$  ماتریس معین غیر منفی است.

علاوه بر این به ازاء هر  $\rho$ ،  $0 < \rho < 1$  و  $\omega_0 < \omega < 2\pi$ ، بردار  $a$  را

بر اساس رابطه (5-140) تعریف می‌کنیم به طوری که

$$a_m = \sqrt{1-\rho^2} \rho^m e^{jm\omega_0}$$

در آن صورت  $T_n$  غیر منفی به رابطه زیر منجر می‌شود.

$$0 \leq a^h T_n a = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} (1-\rho^2) \left| \sum_{m=0}^n \rho^m e^{jm(\omega-\omega_0)} \right|^2 S(\omega) d\omega$$

و به ازاء  $n \rightarrow \infty$  انتگرال فوق به صورت زیر در می‌آید

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1-\rho^2}{(1-2\rho)\cos(\omega-\omega_0)+\rho^2} S(\omega) d\omega \geq 0$$

طرف چپ رابطه فوق انتگرال پواسون بوده و به ازاء  $\rho \rightarrow 1^-$  زیر

انتگرال تقریباً برای تمام مقادیر  $\omega$  برابر  $S(\omega_0)$  می‌شود.

در نتیجه

$$T_n \geq 0, n=0 \rightarrow \infty \implies S(\omega) \geq 0 \quad (\text{a.e.})$$

جالب‌تر این که با قید اضافی معروف به معیار پالی - وینر [Paley - Wiener]

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \ln S(\omega) d\omega > -\infty \quad (5-143)$$

هر  $T_k$ ,  $k = 0 \rightarrow \infty$  باید معین مثبت باشد.

این ویژگی از رابطه (۵-۱۴۱) به دست می‌آید.

در واقع اگر برخی  $T_k$  منفرد [Singular] باشد در آن صورت بردار

غیر صفری مانند  $\alpha$  وجود دارد که  $T_k \alpha = 0$  بوده

و با توجه به رابطه (۵-۱۴۱) داریم

$$\alpha^h T_k \alpha = \frac{1}{r\pi} \int_{-\pi}^{\pi} S(\omega) \left| \sum_{m=0}^k a_m e^{jm\omega} \right|^2 d\omega = 0$$

از آنجا که  $S(\omega) \geq 0$  (تقریباً در همه جا)

عبارت فوق به نتیجه زیر منجر می‌شود.

$$S(\omega) \left| \sum_{m=0}^k a_m e^{jm\omega} \right|^2 = 0 \quad \text{a. e.}$$

و  $\sum a_m e^{-jm\omega} \neq 0$  تقریباً همه جا است، در نتیجه

$$S(\omega) = 0 \quad \text{a. e.}$$

و

$$\int_{-\pi}^{\pi} \text{Ln } S(\omega) d\omega = -\infty$$

که این نتیجه در تضاد با رابطه (۵-۱۴۳) است.

بنابراین با توجه به رابطه (۵-۱۴۳)، هر  $T_k$  مثبت می‌باشد یعنی

$$T_k > 0 \quad \text{و} \quad k = 0 \rightarrow \infty \quad (5-144)$$

خاصیت انتگرال پذیری به همراه معیار (۵-۱۴۳) سبب می‌گردد که به توان

چگالی طیفی توان را بر حسب تابع بخصوصی با خواص جالب مشخصی تجزیه کرد.

به عبارت دقیق‌تر، تابع یکتای زیر در  $|z| > 1$  تابعی تحلیلی بوده

و تابع معکوس آن نیز همان خاصیت را دارد (تابع حداقل فاز).

$$H(z) = \sum_{k=0}^{\infty} h_k z^{-k}, \quad h_k > 0, \quad |z| > 1 \quad (5-145)$$



این تابع در شرط

$$\sum_{k=0}^{\infty} |h_k|^2 < \infty$$

صدق کرده (شرط پایداری) و با طیف توان  $S(\omega)$  رابطه زیر را دارد  
مشروط بر آن که  $S(\omega)$  و نیز  $\ln S(\omega)$  توابع انتگرال پذیر باشند.

در اینجا  $H(e^{j\omega})$  به عنوان حد شعاعی بیرونی  $H(z)$

روی دایره واحد تعریف می شود یعنی

$$H(e^{j\omega}) = \lim_{r \rightarrow 1^+} H(re^{j\omega}) \quad (5-146)$$

### مثال ۲۷-۵

اگر  $R[m] = a^{|m|}$  باشد، آن گاه

$$\begin{aligned} S(z) &= \sum_{m=-\infty}^{-1} a^{-m} z^{-m} + \sum_{m=0}^{\infty} a_m z^{-m} = \frac{az}{1-az} + \frac{z}{z-a} \\ &= \frac{a^{-1} - a}{(a^{-1} + a) - (z^{-1} + z)} \end{aligned}$$

بنابراین

$$S(\omega) = S(e^{j\omega}) = \frac{a^{-1} - a}{a^{-1} + a - 2 \cos \omega}$$

### مثال ۲۸-۵

مانند مورد آنالوگ می توان نشان داد که فرآیند  $X[n] = \sum_i C_i \cdot e^{j\omega_i n}$  فرآیند WSS است اگر و فقط اگر ضرایب  $C_i$  نا هم بسته با متوسط صفر باشند.

در این حالت

$$\begin{aligned} R[m] &= \sum_i \sigma_i^2 e^{j\beta_i |m|} \quad \text{و} \\ S(\omega) &= 2\pi \sum_i \sigma_i^2 \delta(\omega - \beta_i), \quad |\omega| < \pi \end{aligned}$$

که در آن  $\sigma_i^2 = E\{C_i^2\}$  و  $\omega_i = 2\pi k_i + \beta_i$  و  $|\beta_i| < \pi$  است



$Y[n]$  خروجی یک سیستم خطی با ورودی  $X[n]$  باشد  
 با استفاده از روابط هم بستگی خروجی و ورودی سیستم های خطی  
 و نیز خاصیت کانوولوشن، به آسانی می توان نشان داد که

$$\begin{aligned} S_{xy}(e^{j\omega}) &= S_{xx}(e^{j\omega}) H^*(e^{j\omega}) \\ S_{yy}(e^{j\omega}) &= S_{xy}(e^{j\omega}) H(e^{j\omega}) \quad (5-147) \\ S_{yy}(e^{j\omega}) &= S_{xx}(e^{j\omega}) |H(e^{j\omega})|^2 \end{aligned}$$

اگر  $h[n]$  حقیقی باشد در این صورت  $H^*(e^{j\omega}) = H(e^{-j\omega})$  بوده و داریم

$$\begin{aligned} S_{yy}(z) &= S_{xx}(z) H(z) H(z^{-1}) \\ (5-148) \end{aligned}$$

## مسائل فصل ۵

۵-۱ فرآیند  $X(t) = e^{at}$  خانواده ای از نمائی‌های وابسته به متغیر تصادفی  $a$  است. میانگین  $\eta(t)$ ، تابع خودبستگی  $R(t_1, t_2)$  و چگالی مرتبه یک  $f(x, t)$  از  $X(t)$  را بر حسب چگالی  $f_a(a)$  از  $a$  بیابید.

۵-۲ متغیر تصادفی  $c$  در فاصله  $(0, T)$  یکنواخت است.  $R_x(t_1, t_2)$  را بیابید، اگر

$$X(t) = U(t - c) \quad (\text{الف})$$

$$X(t) = \delta(t - c) \quad (\text{ب})$$

باشد.

۵-۳ متغیرهای تصادفی  $b$  و  $a$  مستقل و به صورت  $N(0, \delta)$  می‌باشند و  $P$  احتمال

این است که فرآیند  $X(t) = a - bt$  محور  $t$  را در فاصله  $(0, T)$  قطع نماید.

نشان دهید که  $\pi p = \arctan T$  می‌باشد.

$$p = P\{0 \leq a/b \leq T\} \quad \text{راهنمایی:}$$

۵-۴ فرآیند  $X(t)$ ، با تابع خودبستگی  $R(\tau)$  است.

(الف) نشان دهید که

$$P\{|X(t+\tau) - X(t)| \geq a\} \leq 2[R(0) - R(\tau)]/a^2$$

$$P\{|X(t+\tau) - X(t)| \geq a\} \quad (\text{ب})$$

را بر حسب چگالی مرتبه دوم  $f(x_1, x_2, \tau)$  از  $X(t)$  بیان کنید.

۵-۵ نشان دهید که اگر فرآیند اتفاقی  $X(t)$ ، WSS با  $E\{X(t)\} = 0$  و

$$R(\tau) = e^{-2|\tau|} \quad \text{باشد،}$$

(الف)  $P\{X(t) \leq 3\}$ ، (ب)  $E\{|X(t+\tau) - X(t)|^2\}$  را بیابید.

۵-۶ نشان دهید فرآیند  $X(t)$ ، WSS است، اگر و فقط اگر  $E\{c\} = 0$

$$\text{و } W(t) = e^{j(\theta\omega t + \theta)} \quad \text{باشد،}$$

۵-۷ فرآیند  $X(t)$  نرمال، WSS و  $E\{X(t)\} = 0$  است.

نشان دهید که اگر  $Z(t) = X^2(t)$  باشد، آنگاه  $C_{zz}(\tau) = 2C_{xx}(\tau)$  است.

**۵-۸** نشان دهید که اگر  $X(t)$  فرآیند نرمال با میانگین صفر و خود همبستگی WSS،  $Y(t) = X(t)/f(t)$  باشد، آنگاه فرآیند  $f(t_1)f(t_2)W(t_1 - t_2)$  با خود همبستگی  $W(t)$  است.

اگر  $X(t)$  نویز سفید با خود همبستگی  $q(t_1)\delta(t_1 - t_2)$  باشد، آنگاه فرآیند  $Z(t) = X(t)/\sqrt{q(t)}$  نویز سفید WSS با خود همبستگی  $\delta(\tau)$  است.

**۵-۹** نشان دهید که اگر  $X(t)$  فرآیند مختلط WSS باشد، آنگاه

$$E\{|X(t+\tau) - X(t)|^2\} \leq 2\text{Re}[R(0) + R(\tau)]$$

**۵-۱۰** نشان دهید که اگر  $\varphi$  متغیر تصادفی با

$$\Phi(1) = \Phi(2) = 0 \quad \text{و} \quad \Phi(\lambda) = E\{e^{j\lambda\varphi}\}$$

باشد، آنگاه فرآیند  $X(t) = \cos(\omega t + \varphi)$  WSS است اگر  $\varphi$  در فاصله  $(-\pi, \pi)$  یکنواخت باشد، آنگاه  $E\{X(t)\} = 0$  و  $R_x(\tau)$  را بیابید.

**۵-۱۱** فرآیند نرمال  $X(t)$  با  $\eta_x = 0$  و  $R_x(\tau) = 4e^{-3|\tau|}$  است.

سیستم بدون حافظه  $g(x)$  را طوری بیابید که چگالی مرتبه اول  $f_y(y)$  از خروجی نتیجه  $Y(t) = g[X(t)]$  در فاصله  $(6, 9)$  یکنواخت باشد.

**۵-۱۲** فرآیند نرمال  $X(t)$  با  $\eta_x = 0$  و  $R_x(\tau) = 4e^{-2|\tau|}$  داده شده است.

متغیرهای تصادفی  $Z = X(t+1)$  و  $W = X(t-1)$  را تشکیل می‌دهیم.

$$E\{(Z+W)^2\} \quad \text{و} \quad E\{ZW\} \quad (\text{الف})$$

$$P\{Z < 1\} \quad \text{و} \quad f_z(Z) \quad \text{و} \quad f_{zw}(Z, W) \quad (\text{ب})$$

را بیابید.

**۵-۱۳** نشان دهید که اگر  $X(t)$  فرآیند نرمال با تابع خودبستگی  $R(\tau)$  باشد،

آنگاه داریم:

$$P\{X'(t) \leq a\} = G\left[\frac{a}{\sqrt{-R''(0)}}\right]$$

۵-۱۴ نشان دهید که اگر  $X(t)$  فرآیند نرمال با میانگین صفر و  $Y(t) = I e^{\alpha X(t)}$  باشد، آنگاه داریم:

$$\eta_y = I \exp\left\{ \frac{a^2}{2} R_x(0) \right\} \quad R_y(\tau) = I^2 \exp\left\{ a^2 [R_x(0) + R_x(\tau)] \right\}$$

۵-۱۵ نشان دهید که اگر

$$S = \int_0^1 X(t) dt \quad \Rightarrow \quad E\{S^2\} = \int_0^1 (1 - |\tau|) R_x(\tau) d\tau$$

میانگین و واریانس  $S$  را بیابید، اگر  $E\{X(t)\} = 8$  و  $R_x(\tau) = 64 + 10 \cdot e^{-2|\tau|}$  باشد.

۵-۱۶ فرآیند  $X(t)$  با WSS،  $R_{xx}(\tau) = 5\delta(\tau)$  و

$$(1) \quad Y'(t) + 2Y(t) = X(t)$$

داده شده است.

$$R_{yy}(t_1, t_2) \text{ و } R_{xy}(t_1, t_2), E\{Y^2(t)\}$$

رایباید، اگر (۱) برقرار برای همه  $t$  باشد.

(ب) اگر  $Y(0) = 0$  و (۱) برقرار برای  $t \geq 0$  باشد.

۵-۱۷ نشان دهید که اگر  $Y(t) = X(t + \alpha) - X(t - \alpha)$  باشد، آنگاه داریم:

$$R_y(\tau) = R_x(\tau) - R_x(\tau + 2\alpha) - R_x(\tau - 2\alpha) \quad S_y(\omega) = 4S_x(\omega) \sin^2 a\omega$$

۵-۱۸ فرآیند  $X(t)$  نرمال، با میانگین صفر و  $R_x(\tau) = I e^{-\alpha|\tau|}$  است.

نشان دهید که اگر  $Y(t) = X^2(t)$  باشد، آنگاه

$$C_y(\tau) = I^2 e^{-2\alpha|\tau|} (1 + \cos 2b\tau)$$

است.  $S_y(\omega)$  را بیابید.

۵-۱۹ فرآیند  $X(t)$  با WSS،  $E\{X(t)\} = 5$  و  $R_{xx}(\tau) = 25 + 4 e^{-2|\tau|}$  است.

اگر  $Y(t) = 2X(t) + 3X'(t)$  باشد، آنگاه  $S_{yy}(\omega)$  را بیابید.

**۵-۲۰** فرآیند  $X(t)$ ، WSS، با  $R_{xx}(\tau) = \delta(\tau)$  است. (الف)  $E\{Y^2(t)\}$  و  $S_{yy}(\omega)$  را بیابید اگر  $Y'(t) + 3Y(t) = X(t)$  باشد.  $E\{Y^2(t)\}$  و  $R_{xy}(t_1, t_2)$  را بیابید، اگر  $Y'(t) + 3Y(t) = X(t)U(t)$  باشد. توابع  $R_{xy}(t_1, t_2)$  و  $R_{xy}(t_1, 3)$  را رسم کنید.

**۵-۲۱** (تشدید اتفاقی) ورودی به سیستم

$$H(s) = \frac{1}{s^2 + 2s + 5}$$

فرآیند  $X(t)$ ، WSS، با  $E\{X(t)\} = 0$  است.  $S_x(\omega)$  را طوری بیابید که طیف قدرت  $E\{Y^2(t)\}$  از خروجی حداکثر است. راهنمایی:  $|H(j\omega)|$  حداکثر برای  $\omega = \sqrt{3}$  است.

**۵-۲۲** نشان دهید که اگر فرآیند  $X[n]$ ، WSS، و  $R_x[1] = R_x[0]$  باشد، آنگاه  $R_x[m] = R_x[0]$  برای هر  $m$  است.

**۵-۲۳** نشان دهید که اگر  $R[m] = E\{X[n+m]X[n]\}$  باشد، آنگاه

$$R[0]R[2] > 2R[1]^2$$

**۵-۲۴** متغیر تصادفی  $\omega$  با چگالی  $f(\omega)$  داده شده است. این تابع برای  $|\omega| > \pi$  صفر است. فرآیند  $X[n] = Ae^{jn\omega_0}$  را تشکیل می‌دهیم. نشان دهید که  $S_x(\omega) = 2\pi A^2 f(\omega)$  برای  $|\omega| < \pi$  است.

**۵-۲۵** الف  $E\{Y^2(t)\}$  را بیابید، اگر  $Y(0) = Y'(0) = 0$  و

$$Y''(t) + 7Y'(t) + 10Y(t) = X(t) \quad R_{xx}(\tau) = \delta(\tau)$$

باشد.

(ب)  $E\{Y^2[n]\}$  را بیابید، اگر  $Y(-1) = Y(-2) = 0$  و

$$8Y[n] + 6Y[n-1] + Y[n-2] = X[n] \quad R_x[m] = \delta[m]$$

باشد.

۵-۲۶ فرآیند  $X[n]$  ، WSS ، با  $R_{xx}[m] = \delta[m]$  و

$$(1) \quad Y[n] - \alpha Y[n-1] = X[n]$$

باشد.

$$R_{yy}[m_1, m_2], R_{xy}[m_1, m_2], E\{Y^2[n]\}$$

را بیابید، اگر (۱) برقرار برای همه  $n$  باشد.

(ب) اگر  $Y(-1) = 0$  و (۱) برقرار برای  $n \geq 0$  باشد.

۵-۲۷ نشان دهید که (الف) اگر  $R_x[m_1, m_2] = q[m_1] \delta[m_1 - m_2]$  و

$$S = \sum_{n=0}^N a_n X[n] \Rightarrow E\{S^2\} = \sum_{n=0}^N a_n^2 q[n]$$

(ب) اگر  $R_{xx}(t_1, t_2) = q(t_1) \delta(t_1 - t_2)$  و

$$S = \int_0^T a(t) X(t) dt \Rightarrow E\{S^2\} = \int_0^T a^2(t) q(t) dt$$