• بخشهای ستارهدار (*) امتیازی هستند.

۱- سیگنال مشاهدات شامل ۸ کانال به طول ۱۰۰ ثانیه داده شده است. دادههای مربوط به این سوال در فایل Q1.mat قرار گرفتهاند. فرکانس نمونه برداری ۱۰۰ هرتز بوده و دادهها ترکیب خطی تعدادی منبع به اضافه نویز مشاهدات هستند. سه منبع از منابع ترکیب شده، منابع خاص بوده و دارای ویژگیهای زیر هستند:

- ۱) منبع $s_1(t)$ یک سیگنال مثلثی متناوب است.
- منبع $s_2(t)$ یک سیگنال غیرایستا است که در بازههای خاصی on بوده و در بقیه بازهها تقریباً off است.
 - رست. است. یک منبع با باند محدود فرکانسی است. $s_3(t)$

داده مشاهده شده را می توانیم به صورت زیر مدل کنیم:

$$\mathbf{x}(t) = \mathbf{x}_1(t) + \mathbf{x}_2(t) + \mathbf{x}_3(t) + \mathbf{x}_4(t)$$

هر یک بخشهای (الف) تا (و) را یک بار با روش GEVD و یک بار با روش DSS حل نمایید.

 $\hat{\mathbf{x}}_1(t)$ الف) اگر بدانیم دوره تناوب موج مثلثی ٤ ثانیه (٤٠٠ نمونه) است، تخمین منبع $\hat{s}_1(t)$ و اثر آن را در مشاهدات الف) الم به دست آورید.

ب) اگر دوره تناوب دقیق موج مثلثی را ندانیم ولی بدانیم که محدوده آن بین ۳ تا ۷ ثانیه است، تخمین منبع $\hat{\mathbf{x}}_1(t)$ و اثر آن را در مشاهدات $\hat{\mathbf{x}}_1(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{\mathbf{x}}_1(t)$ را به دست آورید.

off بودن و صفر معادل off و on بودن و صفر معادل off بودن و صفر معادل $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ داده شده باشد (بردار $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ دخیره شده، ا معادل on بودن و صفر معادل $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ و اثر آن را در مشاهدات $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{\mathbf{x}}_2(t)$ را به دست آورید.

 $\hat{s}_2(t)$ منبع on بودن منبع on بودن منبع $s_2(t)$ داده شده باشد (بردار T2 ذخیره شده)، تخمین منبع $\hat{s}_2(t)$ و اثر آن را در مشاهدات $\hat{x}_2(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{x}_2(t)$ را به دست آورید.

ه) اگر بدانیم بازه فرکانسی منبع $s_3(t)$ تا ۱۵ هرتز است، تخمین منبع $\hat{s}_3(t)$ و اثر آن را در مشاهدات $\hat{s}_3(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{\mathbf{x}}_3(t)$ را به دست آورید.

* و) اگر بازه فرکانسی منبع $s_3(t)$ را به طور دقیق ندانیم، اما بدانیم بازه آن محدود بوده و بین ٥ تا ٢٥ هرتز است، تخمین منبع $\hat{\mathbf{x}}_3(t)$ و اثر آن را در مشاهدات $\hat{\mathbf{x}}_3(t)$ به دست آورید و خطای تخمین $\hat{\mathbf{x}}_3(t)$ را به دست آورید.

۲- در این سوال میخواهیم به حذف نویز سیگنالهای شبیهسازی شده صرعی غیرتشنجی با استفاده از روشهای نیمه کور بپردازیم. سیگنال های بدون نویز و نویزی را که در سوال دو تمرین شبیه سازی سری دوم استفاده کرده بودید و ساخته بودید، در نظر بگیرید.

الف) ابتدا با استفاده از سیگنال بدون نویز اولیه، زمان رخداد اسپایکها را تعیین کرده و در یک بردار ذخیره کنید.

ب) با استفاده از دو روش GEVD و DSS منابع مطلوب (منابع اسپایکی) را استخراج کرده و به حوزه سنسور (حوزه مشاهدات) بازگر دانید و مشاهدات حذف نویز شده را ایجاد نمایید (X_den).

ج) مشاهدات حذف نویز شده را برای کانالهای ۱۳ و ۲۶ همراه با داده بدون نویز اصلی و داده نویزی رسم نمایید. د) خطای RMSE (RMSE نسبی) را برای هر روش، هر نویز و هر SNR محاسبه نمایید.

$$RRMSE = \frac{\sqrt{\sum_{n=1}^{32} \sum_{t=1}^{T} \left(x_{org}^{(n)}(t) - x_{den}^{(n)}(t)\right)^2}}{\sqrt{\sum_{n=1}^{32} \sum_{t=1}^{T} \left(x_{org}^{(n)}(t)\right)^2}}$$

ه) نتایج به دست آمده را با نتایج PCA و ICA (تمرین شبیه سازی سری دوم) مقایسه کنید.