



四川省精品课程

随机信号分析

第4章 各态历经性与 随机实验

第4章 各态历经性与随机实验

本章内容:

- 4.1 各态历经性
- 4.2 参数的估计与测量方法
- 4.3 随机模拟方法与实验
- 4.4 简单随机数的产生方法

习题

■ 4.1, 4.2, 4.4, 4.6

第4章 各态历经性与随机实验

- 4.1 随机信号的各态历经性
- 4.2 参数的估计与测量方法*
- 4.3 随机模拟方法与实验*
- 4.4 简单随机数的产生方法*

各态历经性：在观察时间足够长的条件下，随机信号的**各类时间平均值**依概率1收敛于它相应的**统计平均值**的特性。

名称	分类依据	基本特征
均值各态历经性	信号均值	统计平均 = 样本时间平均
相关函数各态历经性	相关函数	统计相关函数 = 样本时间相关函数
一阶分布各态历经性	一阶概率分布	一阶概率分布 = 一阶分布时间平均

严格/狭义各态历经性：随机信号的所有参量都具有各态历经性。

广义各态历经性：随机信号的均值和相关函数同时具有各态历经性。

又称为：遍历性 或 埃尔歌德（Ergodicity）性

4.1.1 均值各态历经性:

(1)、定义:

时间平均算子:

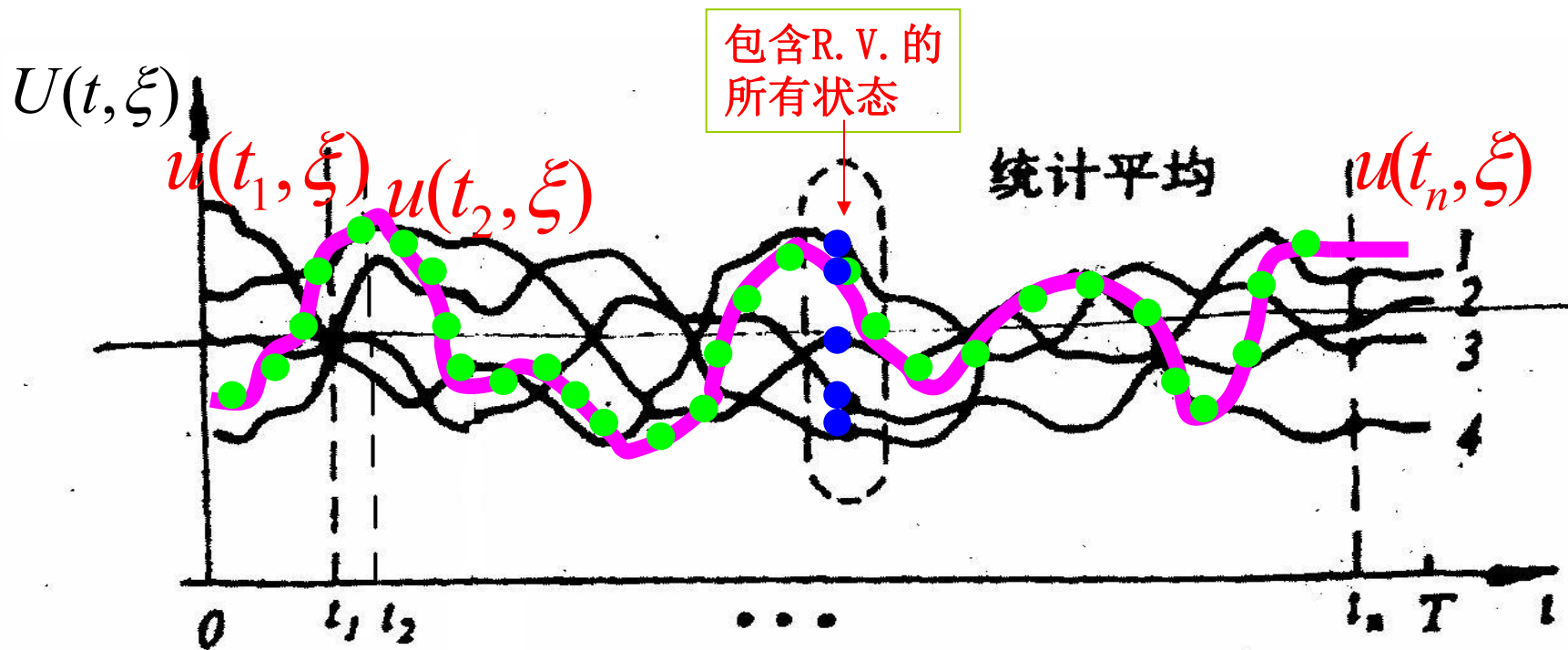
$$A[\cdot] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T [\cdot] dt$$

$$E[x(t)] \underset{\text{等于}}{\overset{\text{以概率1}}{=}} A[x(t)]$$

或

$$P\{E[X(t)] = A[X(t, \xi)]\} = 1$$

则称 $X(t)$ 为均值各态历经R.S..



$E[\underline{x}(t)]$: 任一时刻的R.V.的概率平均。

$$A[\underline{x}(t)]: \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t) dt \quad \text{or} \quad \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^N X(n)$$

信号的时间平均。

对随机信号的每一条**样本函数**分别求时间平均。

4.1.1 均值各态历经性:

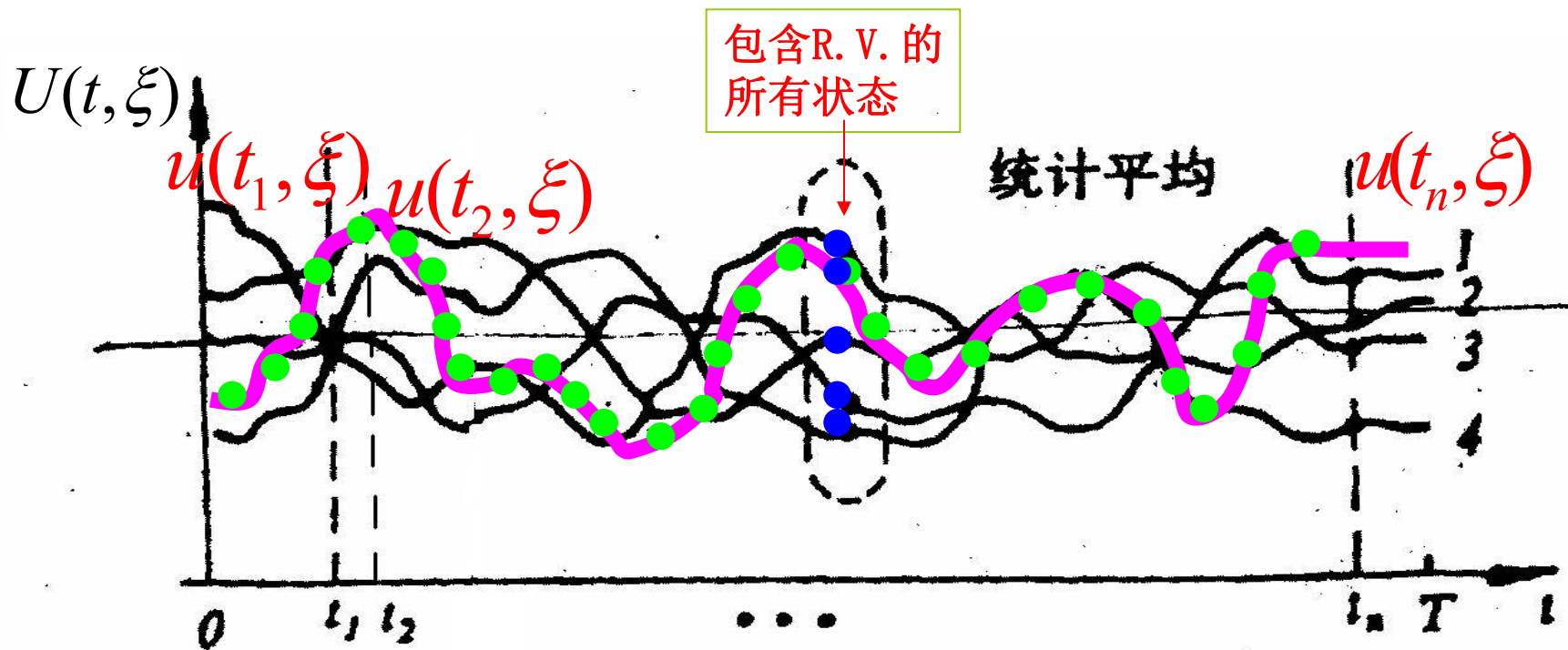
(1)、定义:

$$E[x(t)] \xrightarrow[\text{等于}]{\text{以概率1}}$$

$E[X(t)]$ 是 t 的函数，与样本无关。

$A[x(t)]$ 则称 $X(t)$ 为均值各态历经 R.S.

$A[X(t)]$ 与时间无关，与取哪条样本函数有关，
 $R.V.(s)$ 。



$E[\underline{x}(t)]$: 不是 t 的函数。

$A[\underline{x}(t)]$: 不是随机变量。

(2)、条件:

- a. $x(t)$ --- 均值平稳, 即 $E[x(t)] = m$ (const)
- b. $A[x(t)]$ 不为样本 s 的函数, 即不是 R.V., 而是取一个固定值, 即 $D[A[x(t)]] = 0$

$$\text{即 } \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2 = 0$$

证明:

$$D[A[X(t,s)]] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2 = 0$$

$$D[A[x(t)]] = E[(A[x(t)] - E[A[x(t)]])^2]$$

$$= E[(A[x(t)] - m_x)^2] = E[(A[x(t)])^2] - m_x^2$$

$$E\{A[X(t, \xi)]\}$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T E[X(t, \xi)] dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T m dt = m$$

一般情况下有 $E[\overline{X(t)}] = \overline{E[X(t)]}$

证明:

$$D[A[X(t,s)]] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2 = 0$$

$$D[A[x(t)]] = E[(A[x(t)] - E[A[x(t)]]^2]$$

$$= E[(A[x(t)] - m_x)^2] = E[(A[x(t)])^2] - m_x^2$$

$$= E \left[\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t_1) dt_1 \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t_2) dt_2 \right] - m_x^2$$

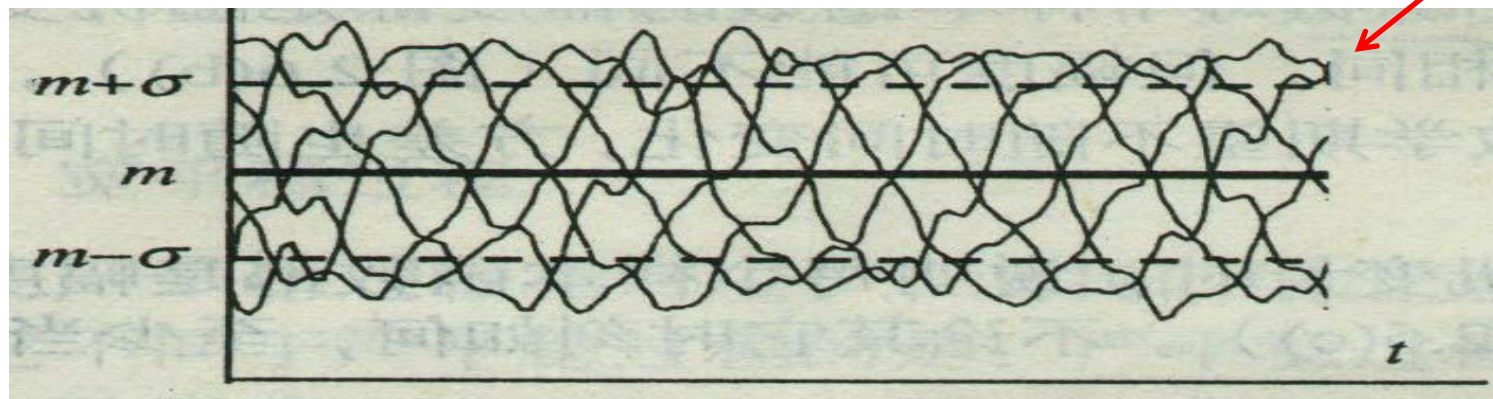
$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T E[X(t_1)X(t_2)] dt_1 dt_2 - m_x^2$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T [c(t_1, t_2)] dt_1 dt_2$$

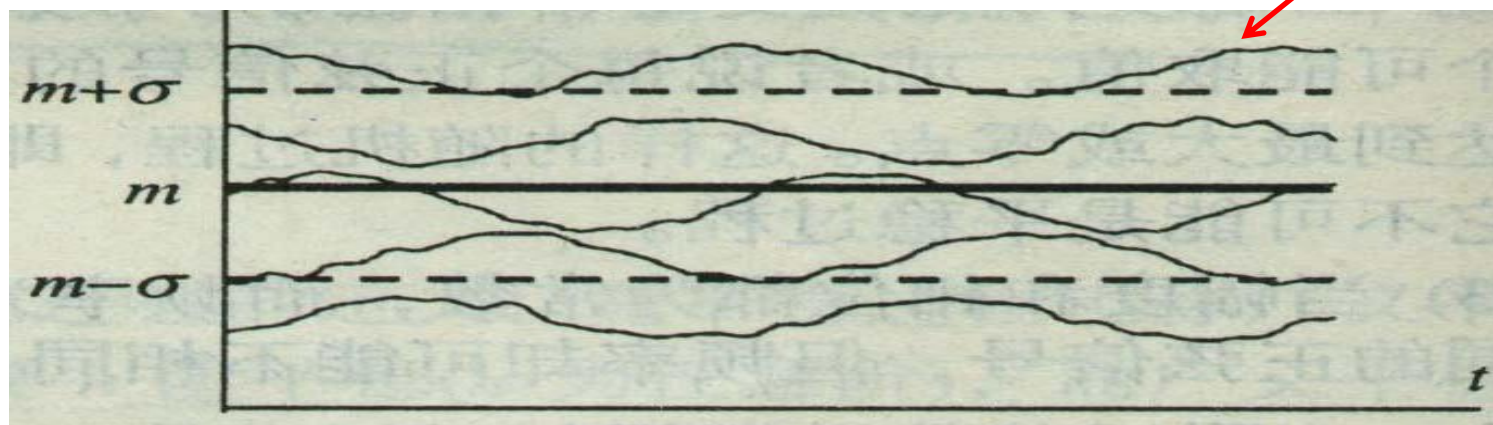
- **物理含义为：**只要观测的时间足够长，**每个样本函数都将经历信号的所有状态**，因此，从**任一样本函数**就可以计算出其均值、相关函数等统计特性。因为**任一样本函数**的各种**时间平均值**在观察时间充分长的条件下，以概率 1 收敛于它的**统计平均值**。
- 于是，实验只需要在其**任一样本函数**上进行就可以了，问题得到极大的简化。
- 随机信号的**各态历经性**是由**实际样本数据**探测信号**统计特性**的理论基础。从而解决了实际应用中的问题：**如何获得随机信号的统计特性？**

例:

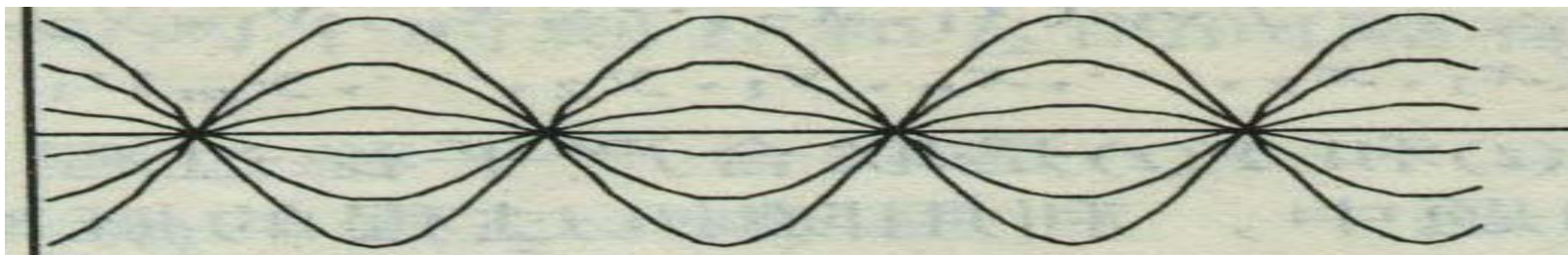
可能均值各态历经



非均值各态历经



例外：虽然 $A[X(t)] = E[X(t)] = 0$ ，但每条样本函数没有经历信号的所有状态。



(3)、定理:

$\delta(\tau)$ 不符合(a), 但符合(b)。

■ 定理4.1: (均值各态历经性判断条件) 若**信号广义平稳**, 则

(a) 充分条件: $\lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0$ 且 $C(0) < \infty$

很多随机信号都可以
视为均值各态历经的

(b) 充分条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau = 0$

(c) 充要条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$

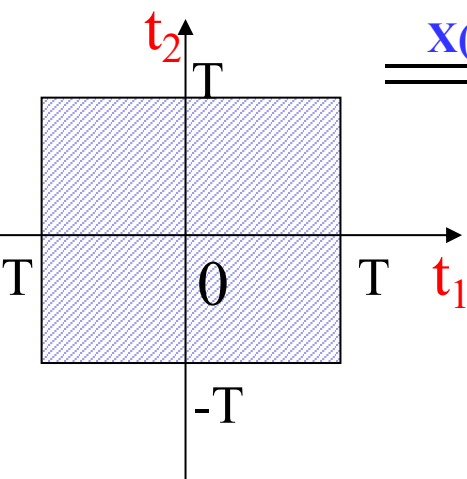
$$D[A[X(t,s)]] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2$$

■ 证明: **WSS R.S.均值各态历经的充要条件(c):**

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T} \right) C(\tau) d\tau = 0$$

证明:

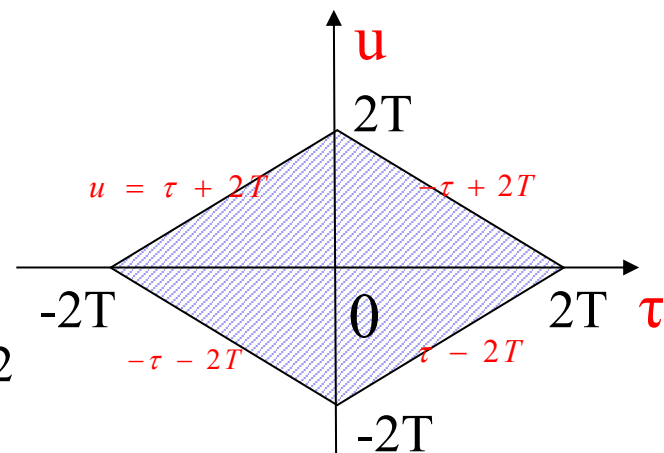
$$D[A[X(t,s)]] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2$$



$$\stackrel{\text{X(t) WSS}}{=} \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1 - t_2) dt_1 dt_2$$

令 $t_1 + t_2 = u, \quad t_1 - t_2 = \tau$

即 $u = -\tau + 2t_1, \quad u = \tau + 2t_2$



证明:

$$\therefore \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1 - t_2) dt_1 dt_2$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_u \int_\tau |J| (R(\tau) - m_X^2) du d\tau$$

$$t_1 = \frac{1}{2}(u + \tau)$$

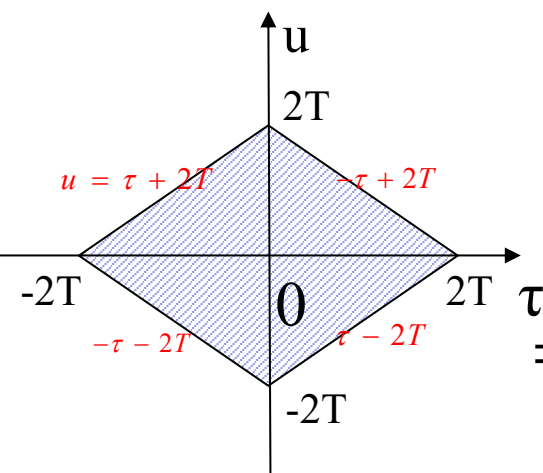
$$t_2 = \frac{1}{2}(u - \tau)$$

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial t_1}{\partial u} & \frac{\partial t_1}{\partial \tau} \\ \frac{\partial t_2}{\partial u} & \frac{\partial t_2}{\partial \tau} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{vmatrix} = -\frac{1}{2}$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_u \int_\tau \frac{1}{2} (R(\tau) - m_X^2) du d\tau$$

证明:

$$\begin{aligned}
 & \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_u \int_{\tau} \frac{1}{2} (R(\tau) - m_X^2) du d\tau \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-2T}^0 \int_{-2T-\tau}^{2T+\tau} \frac{1}{2} [R_X(\tau) - m_X^2] du d\tau \\
 &\quad + \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_0^{2T} \int_{-2T+\tau}^{2T-\tau} \frac{1}{2} [R_X(\tau) - m_X^2] du d\tau \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-2T}^{2T} \int_{-2T+|\tau|}^{2T-|\tau|} \frac{1}{2} [R_X(\tau) - m_X^2] du d\tau \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-2T}^{2T} (2T - |\tau|) [R_X(\tau) - m_X^2] d\tau \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) c(\tau) d\tau \boxed{= 0}
 \end{aligned}$$



(3)、定理:

■ 定理4.1: (均值各态历经性判断条件) 若信号广义平稳, 则

(a) 充分条件: $\lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0$ 且 $C(0) < \infty$

(b) 充分条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau = 0$

(c) 充要条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$

$$D[A[X(t,s)]] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1, t_2) dt_1 dt_2$$

$$D[\overline{X(t)}] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$$

证明： (b) $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau = 0$

$$\because \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau = 0 \quad \therefore \int_{-\infty}^{\infty} |C(\tau)| d\tau < \infty$$

$$\because \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau \leq \int_0^{2T} |C(\tau)| d\tau \leq \int_{-\infty}^{\infty} |C(\tau)| d\tau < \infty$$

$$\therefore \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$$

$$D[\overline{X(t)}] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$$

证明: (a) $\lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0$, 且 $C(0) < \infty$

由极限定义, $\forall \varepsilon > 0$, $\exists T_1 > 0$, 当 $\tau > T_1$ 时, $|C(\tau)| < \varepsilon$ 。

$$\begin{aligned} \therefore \left| \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau \right| &\leq \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) |C(\tau)| d\tau \leq \frac{1}{T} \int_0^{2T} |C(\tau)| d\tau \\ &\leq \frac{1}{T} \int_0^{T_1} |C(0)| d\tau + \frac{1}{T} \int_{T_1}^{2T} \varepsilon d\tau = \frac{T_1 C(0)}{T} + \frac{(2T - T_1) \varepsilon}{T} \\ &= \frac{T_1 [C(0) - \varepsilon]}{T} + 2\varepsilon \end{aligned}$$

取 $T > \frac{T_1 C(0)}{\varepsilon} \geq \frac{T_1 [C(0) - \varepsilon]}{\varepsilon}$, 则 $\left| \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau \right| < 3\varepsilon$

因此,

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$$

$$\lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0 \text{ 且 } C(0) < \infty$$

- 注：对于离散随机序列

$$A[X(n, \xi)] = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^N X(n, \xi)$$

- 判断条件与连续随机信号相仿，例如充分条件：

$$\lim_{m \rightarrow \infty} C(m) = 0 \quad \text{and} \quad C(0) < \infty$$

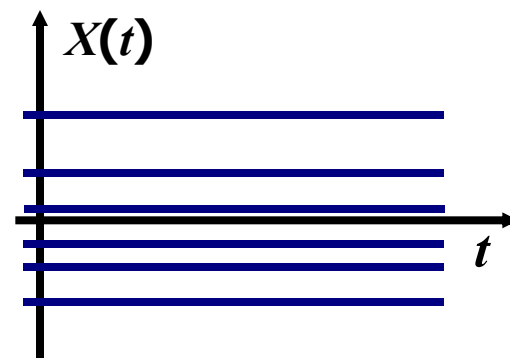
例4.1 随机信号 $X(t)=C$ ，其中 C 为某方差不为零的随机常数变量，讨论其均值各态历经性。

解： $E[X(t)] = E[C] = m_c = \text{constant}$

$$R(t+\tau, \tau) = E[C^2] = \sigma_c^2 + m_c^2 = \text{constant}$$



$X(t)$ 是广义平稳信号



$$A[X(t)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T C dt = C \Rightarrow \text{Var}\{A[X(t)]\} = \text{Var}[C] \neq 0$$



$X(t)$ 不是均值各态历经的

例4.2 设随机信号 $X(t) = A + n(t)$ ，其中 A 为常量， $n(t)$ 是白噪声。讨论其均值各态历经性。

解： $E[X(t)] = E[A + n(t)] = A$

$$\begin{aligned} R_X(t + \tau, t) &= E\{[A + n(t + \tau)][A + n(t)]\} \\ &= A^2 + R_n(\tau) = A^2 + q\delta(\tau) \end{aligned} \quad \text{广义平稳}$$

$C_X(\tau) = R_X(\tau) - A^2 = q\delta(\tau)$ ，利用定理4.1的(2)：

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T q\delta(\tau) d\tau = 0$$

故 $X(t)$ 是均值各态历经的

例 设平稳随机信号 $X(t) = A \cos(\omega_0 t + \phi)$ ，其中 A 和 ω_0 为常数， ϕ 在 $[-\pi, \pi)$ 均匀分布。讨论其均值各态历经性。

解：按定义讨论

$$E[X(t)] = E[A \cos(\omega_0 t + \phi)] = \frac{A}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(\omega_0 t + \phi) d\phi = 0$$

$$A[X(t)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T A \cos(\omega_0 t + \phi) dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{A}{2T\omega_0} \sin(\omega_0 t + \phi) \Big|_{-T}^T = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{A}{2T\omega_0} \left[\sin(\omega_0 T + \phi) - \sin(-\omega_0 T + \phi) \right]$$

取值有界

$$< \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{A}{T\omega_0} = 0$$

$\therefore A[X(t)] = E[X(t)] = 0 \quad \Rightarrow \quad X(t) \text{ 是均值各态历经的}$

例 已知平稳随机信号 $\{X(t), -\infty < t < \infty\}$ 的均值函数 $m(t)=1$ ，相关函数 $R(\tau)=2\cos^2 \tau$ 。讨论其均值各态历经性。

解：

$$\begin{aligned} \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |C(\tau)| d\tau &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |R(\tau) - 1| d\tau \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |2\cos^2 \tau - 1| d\tau = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |\cos 2\tau| d\tau \\ &\neq 0 \end{aligned}$$

可见，由这充分条件无法判断信号的均值各态历经性。需用充要条件来判断。

$X(t)$ 是均值各态历经的

例 已知平稳随机信号 $\{X(t), -\infty < t < \infty\}$ 的均值函数 $m(t)=1$ ，相关函数 $R(\tau)=2\cos^2 \tau$ 。讨论其均值各态历经性。

解：

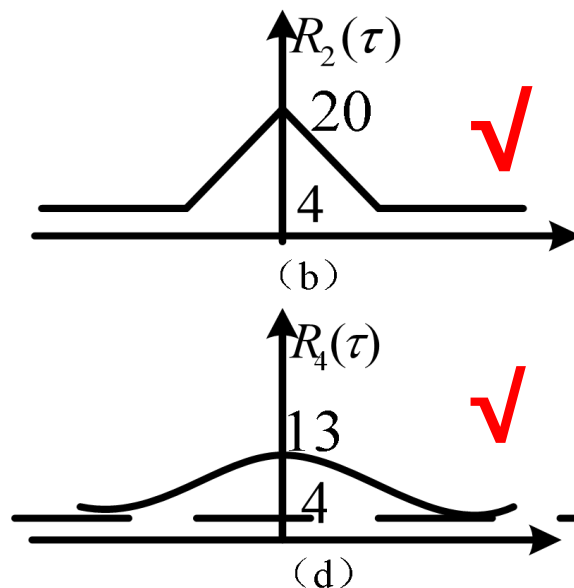
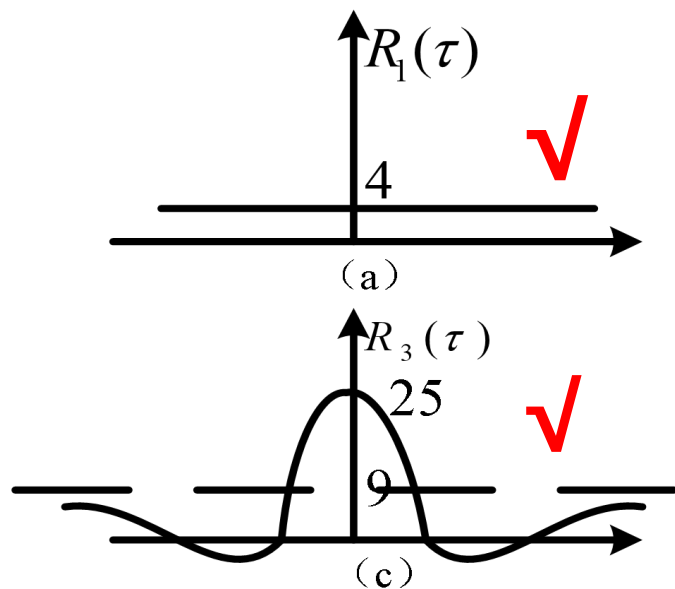
$$\begin{aligned} \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) C(\tau) d\tau &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) (R(\tau) - 1) d\tau \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) (2\cos^2 \tau - 1) d\tau = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) \cos 2\tau d\tau \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \left[\left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) \frac{\sin 2\tau}{2} \Big|_0^{2T} + \frac{1}{2T} \int_0^{2T} \frac{\sin 2\tau}{2} d\tau \right] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \left[\left(1 - \frac{\tau}{2T}\right) \frac{\sin 2\tau}{2} \Big|_0^{2T} - \frac{\cos 2\tau}{2T \times 4} \Big|_0^{2T} \right] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1 - \cos 4T}{2T^2 \times 4} = 0 \end{aligned}$$

满足充要条件，故 $X(t)$ 是均值各态历经的。

例 若广义平稳随机信号 $X(t)$ 的均值 $m=2$ (图 (a)、(b)和(d))
和3(图(c))，其相关函数 $R(\tau)$ 如下图所示。试判断图中4种情
况下随机信号均值各态历经性。

解：

$$C(\tau) = R(\tau) - m^2 \xrightarrow{\text{充分条件}} \lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0, C(0) < \infty$$



4.1.2 相关各态历经性：

■ (1)、定义：

$$E[X(t_1)X(t_2)] \stackrel{\text{以概率1}}{=} A[X(t_1)X(t_2)]$$



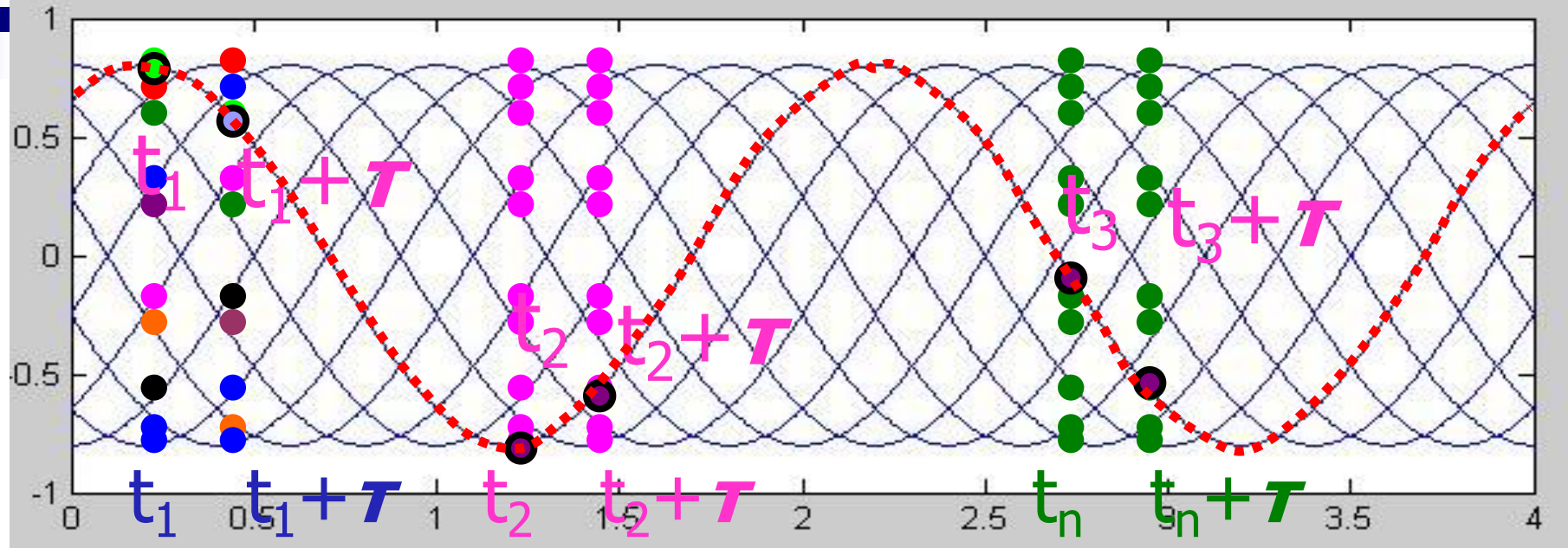
$$R_X(t_1, t_2)$$



$$\mathfrak{R}_X(\tau, s)$$

$$\mathfrak{R}_X(\tau, s) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t + \tau) X(t) dt$$

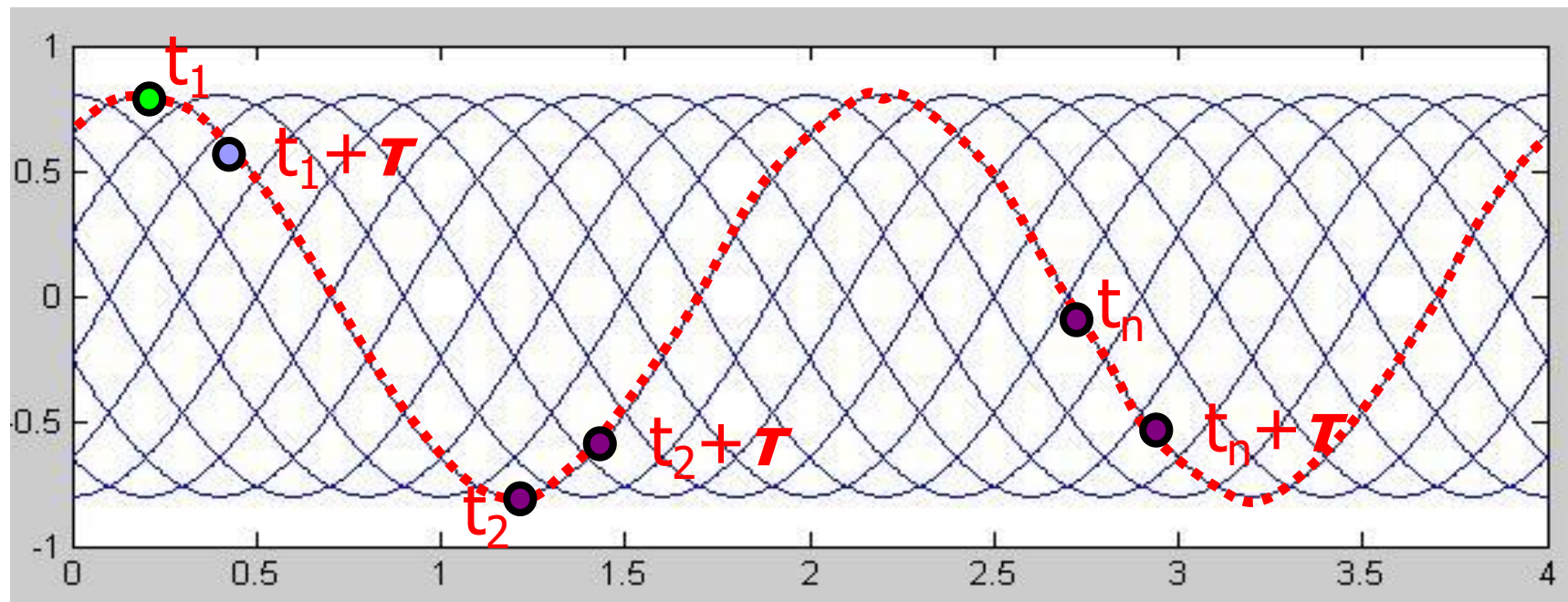
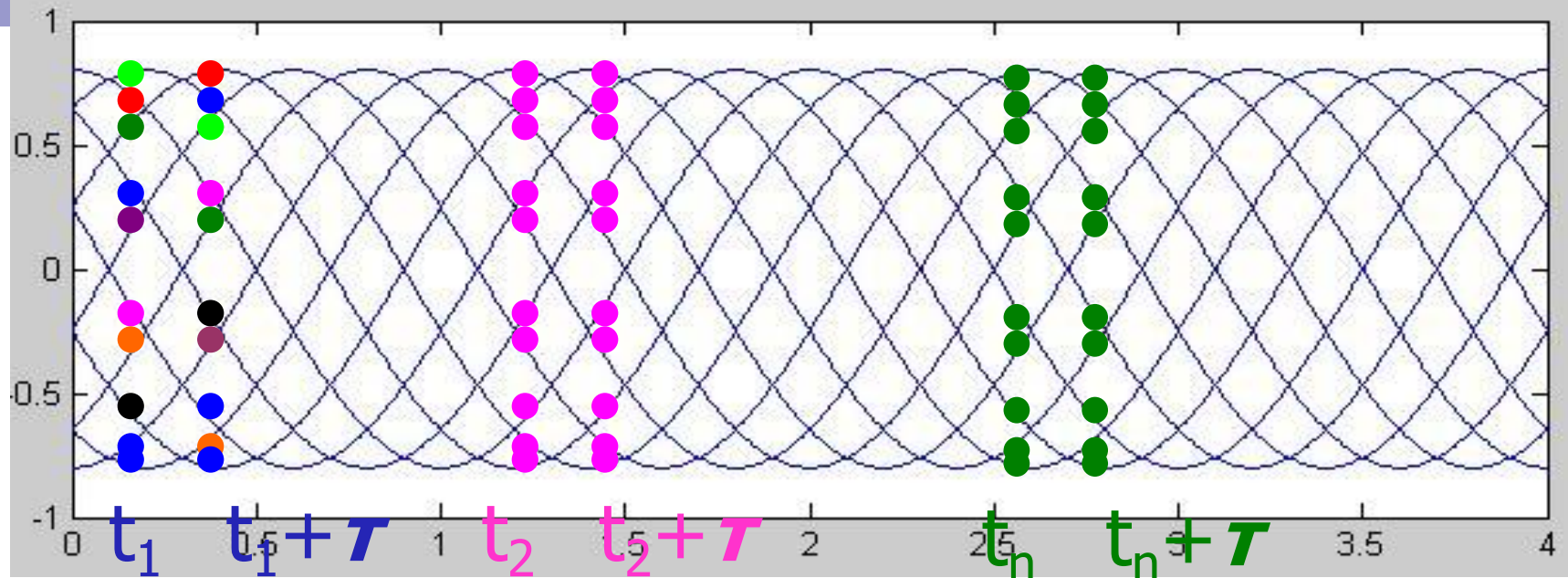
时间自相关函数，是**R.S.**



$$E[X(t + \tau)X(t)] = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n p_i X(t + \tau, \xi_i) X(t, \xi_i)$$

$$A[X(t + \tau, \xi)X(t, \xi)] = \lim_{m \rightarrow \infty} \frac{1}{m} \sum_{k=1}^m X(t_k + \tau, \xi) X(t_k, \xi)$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t + \tau, \xi) X(t, \xi) dt$$



(2)、条件:

- ① $R_X(t_1, t_2)$ 不是 t_1, t_2 的函数, 要求 $\mathbf{x(t)}$ 相关平稳, 即 $R_X(t_1, t_2) = R_X(\tau)$;
- ② $\mathfrak{R}_X(\tau, s)$ 与样本 \mathbf{S} 无关, 即 $X(t+\tau)X(t)$ 的可能状态在每一条样本函数中以相同概率出现, 即

$$D\{A[X(t+\tau, \xi)X(t, \xi)]\} = 0$$

(3)、定理:

定理4.2 广义平稳信号具有相关各态历经性的充要条件为

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{u}{2T}\right) [R_{Z_\tau}(u) - R_X^2(\tau)] du = 0$$

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) [R_Z(\tau) - m_Z^2] d\tau = 0$$

$$Z_\tau(t) = X(t+\tau)X(t) \quad E[Z_\tau(t)] = A[Z_\tau(t)] = R_X(\tau)$$

Note: 定理4.2要求随机信号 $Z_\tau(t) = X(t+\tau)X(t)$ 是平稳信号, 但仅从 $X(t)$ 是广义平稳信号无法确保随机信号 $Z_\tau(t)$ 的平稳性。

(3)、定理:

若 $X(t)$ 是零均值高斯信号, 则充要条件为:

$$\int_0^{\infty} |R_X(\tau)| d\tau < \infty$$

相关函数绝对可积即可!

4. 1. 3 广义各态历经性（遍历性）

默认为“各态历经性”：

（1）、定义：同时满足均值各态历经，相关各态历经，则称 $X(t)$ 为广义各态历经。

（2）、条件：

① $X(t)$ 广义平稳；

② $D[A(X(t))]=0$, $D[\mathfrak{R}_X(\tau,s)]=0$

各态历经/
遍历的

必定是

平稳的

不一定是



例：随机相位正弦信号 $X(t) = a \cos(\omega t + \Theta)$ ，其中 $R.V. \Theta \sim U[0, 2\pi]$ ，讨论 $X(t)$ 的各态历经性。

解： $E[X(t)] = 0$

$$R_X(t + \tau, t) = \frac{a^2}{2} \cos \omega \tau = R_X(\tau)$$

所以 $X(t)$ WSS.

将 Φ 看作常数，各样本函数的时间平均。

$$\begin{aligned} A[X(t)] &= A[a \cos(\omega_0 t + \phi)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T a \cos(\omega_0 t + \phi) dt \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{a}{2T\omega_0} \sin(\omega_0 t + \phi) \Big|_{-T}^T = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{a}{2T\omega_0} \underbrace{[\sin(\omega_0 T + \phi) - \sin(-\omega_0 T + \phi)]}_{\text{有界}} \\ &< \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{a}{T\omega_0} = 0 \end{aligned}$$

$\therefore A[X(t)] = E[X(t)] = 0 \quad \therefore \mathbf{X(t)}$ 均值各态历经

$$\begin{aligned}
 & A[X(t+\tau)X(t)] \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{a^2}{2T} \int_{-T}^T \cos(\omega t + \omega\tau + \Theta) \cos(\omega t + \Theta) dt \\
 &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{a^2}{2T} \cdot \frac{1}{2} \int_{-T}^T [\cos(2\omega t + \omega\tau + 2\Theta) + \cos(\omega\tau)] dt \\
 &= \frac{a^2}{2} \cos(\omega\tau) = R_X(\tau)
 \end{aligned}$$

所以, $X(t)$ 相关各态历经, 广义各态历经

例4.3: $s(t)$ 是一个周期为 T 的函数, 随机变量 $\Phi \sim U[0, T)$ 。
基于 $S(t)$ 构造随机周期函数 $X(t) = s(t + \Phi)$, 例如 $A \cos(\omega_0 t + \Phi)$ 。讨论 $X(t)$ 的平稳性及各态历经性。

解: (1) 平稳性

$$E[X(t)] = \int_0^T s(t + \phi) \frac{1}{T} d\phi = \frac{1}{T} \int_t^{t+T} s(\theta) d\theta = \frac{1}{T} \int_0^T s(\theta) d\theta = \text{constant}$$

$$\begin{aligned} R_X(t + \tau, t) &= \frac{1}{T} \int_0^T s(t + \tau + \phi) s(t + \phi) d\phi \\ &= \frac{1}{T} \int_t^{t+T} s(\theta + \tau) s(\theta) d\theta = R_X(\tau) \end{aligned}$$

$X(t)$ 是广义平稳随机信号

例4.3: $s(t)$ 是一个周期为 T 的函数, 随机变量 $\Phi \sim U[0, T)$ 。
 基于 $S(t)$ 构造随机周期函数 $X(t) = s(t + \Phi)$, 例如 $A \cos(\omega_0 t + \Phi)$ 。讨论 $X(t)$ 的平稳性及各态历经性。

解: (2) 各态历经性 (用 L 替代公式中的 T)

$$\begin{aligned} A[X(t, \xi)] &= \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{1}{2L} \int_{-L}^L s(t + \phi) dt = \frac{1}{T} \int_0^T s(t + \phi) dt \\ &= \frac{1}{T} \int_{\phi}^{\phi+T} s(\theta) d\theta = \frac{1}{T} \int_0^T s(\theta) d\theta = E[X(t)] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &A[X(t + \tau, \xi) X(t, \xi)] \\ &= \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{1}{2L} \int_{-L}^L s(t + \tau + \Phi) s(t + \Phi) dt = \frac{1}{T} \int_0^T s(t + \tau + \Phi) s(t + \Phi) dt \\ &= \frac{1}{T} \int_{\Phi}^{\Phi+T} s(\theta + \tau) s(\theta) d\theta = \frac{1}{T} \int_0^T s(\theta + \tau) s(\theta) d\theta = R_X(\tau) \end{aligned}$$

$X(t)$ 是
广义各态历经信号



均值各态历经

相关各态历经

小结:

1、随机信号的均值各态历经性:

■ 定义: $E[x(t)] \xrightarrow[\text{等于}]{\text{以概率1}} A[x(t)]$

■ 条件: a. $x(t)$ --- 均值平稳;

b. $D[A[x(t)]] = 0$

■ 判断定理:

a. 充分条件: $\lim_{\tau \rightarrow \infty} C(\tau) = 0$ 且 $C(0) < \infty$

b. 充分条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T C(\tau) d\tau = 0$

c. 充要条件: $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-2T}^{2T} \left(1 - \frac{|\tau|}{2T}\right) C(\tau) d\tau = 0$

2、随机信号的相关各态历经性:

- 定义: $E[X(t_1)X(t_2)] \stackrel{\text{以概率1}}{=} A[X(t_1)X(t_2)]$
- 条件:
 - a. $x(t)$ --- 相关平稳;
 - b. $D\{A[X(t)X(t+\tau)]\}=0$
- 判断定理:

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^{2T} \left(1 - \frac{u}{2T}\right) [R_{Z_\tau}(u) - R_X^2(\tau)] du = 0$$

3、随机信号的广义各态历经性：

- 定义：

同时满足均值各态历经，相关各态历经。

- 条件：

- a. $X(t)$ 广义平稳；

- b. $D[A(X(t))]=0$, $D[\mathfrak{R}_X(\tau,s)]=0$

4.1.4 联合各态历经过程:

定义: 若两个随机过程 $X(t)$ 和 $Y(t)$ 都是各态历经过程, 且它们的**时间互相关函数**等于**统计互相关函数**, 即

$$\begin{aligned} A[X(t+\tau)Y(t)] &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t+\tau)Y(t) dt \\ &= R_{XY}(\tau) = E[X(t+\tau)Y(t)] \end{aligned}$$

则称它们是联合各态历经过程。

各态历经随机信号的数字特征有更加明确的物理意义：

① 信号的均值等于它的直流分量

$$m_X = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t) dt = \text{direct current component}$$

② 信号的方差等于它的交流平均功率

$$\sigma_X^2 = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T [X(t) - m_X]^2 dt = \text{AC average power}$$

③ 信号的均方值等于它的总平均功率

$$E[X^2(t)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X^2(t) dt = \text{total average power}$$

电路理论中的直流、交流与总功率都是时间平均的概念，其理论基础是各态历经性。

例：某个噪声电压 $X(t)$ 是一个广义各态历经信号，其一个样本函数为 $X(t)=2\cos(t+\pi/4)$ ，求该噪声信号的均值、方差和平均功率。

解：由 $X(t)$ 的各态历经性，有

$$E[X(t)] = A[X(t)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \left[2 \cos \left(t + \frac{\pi}{4} \right) \right] dt = 0$$

$$R_X(\tau) = A[X(t+\tau)X(t)]$$

$$\begin{aligned} &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T X(t+\tau)X(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \left[2 \cos \left(t + \tau + \frac{\pi}{4} \right) \cdot 2 \cos \left(t + \frac{\pi}{4} \right) \right] dt \\ &= 2 \cos \tau \end{aligned}$$

因此，该噪声信号的平均功率和方差分别为

$$E[X^2(t)] = R(0) = 2 \qquad \sigma_X^2 = E[X^2(t)] = 2$$



End of Chapter 4