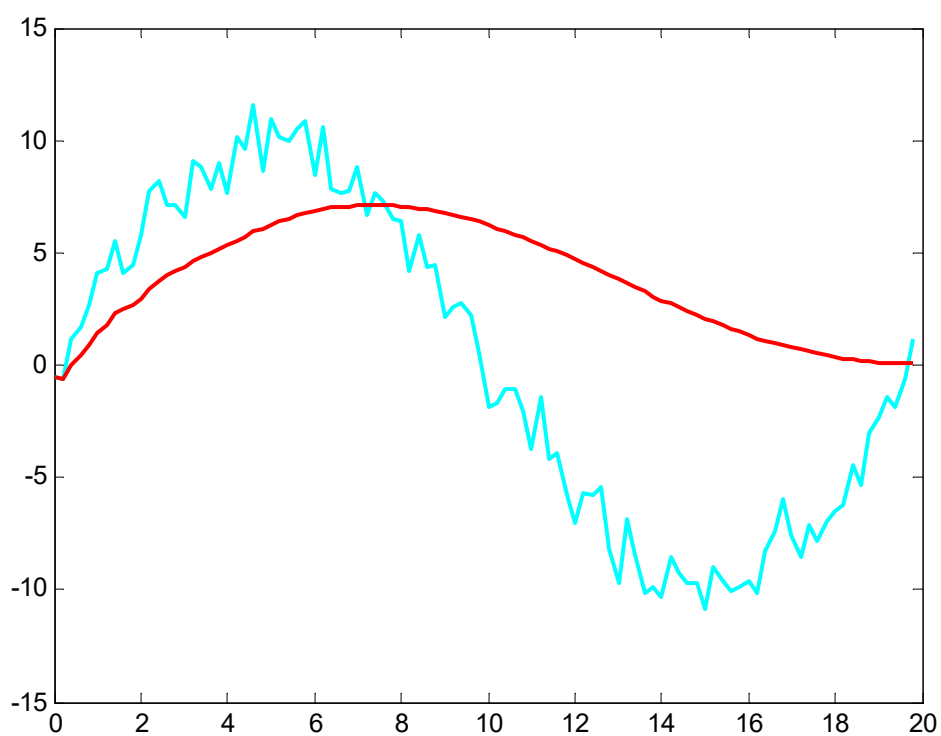
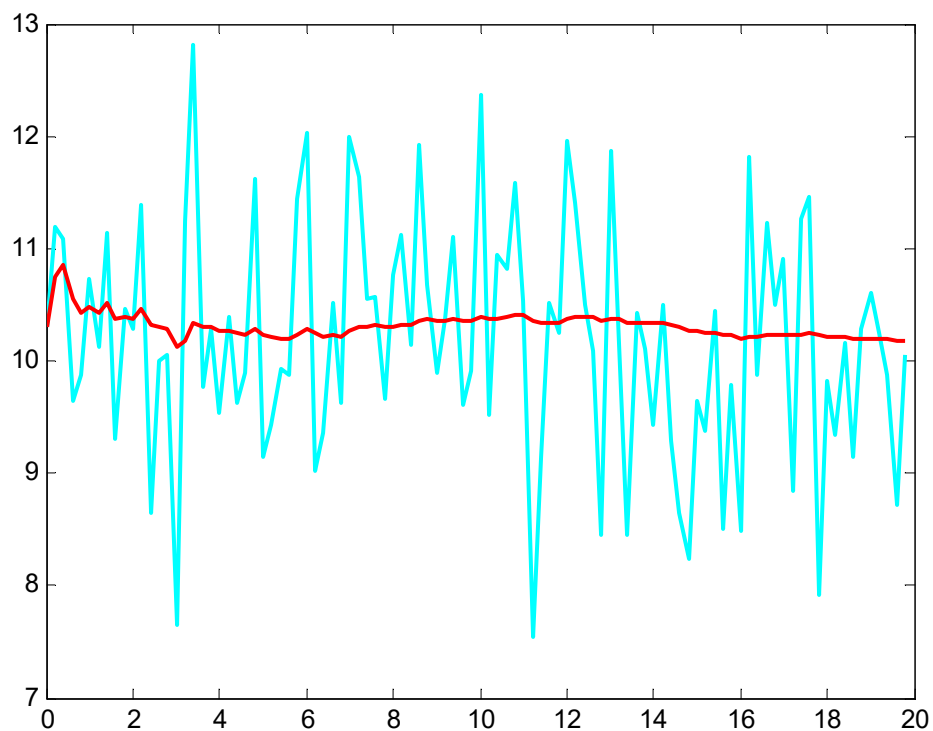


## Filtrácia signálov – špeciálne (rekurentné) filtre

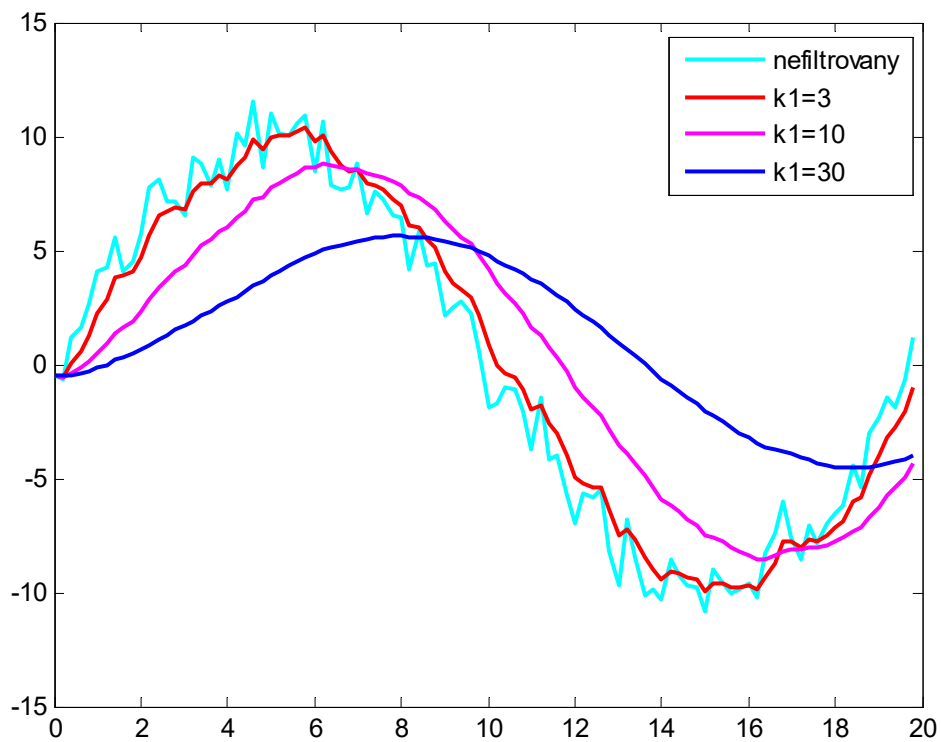
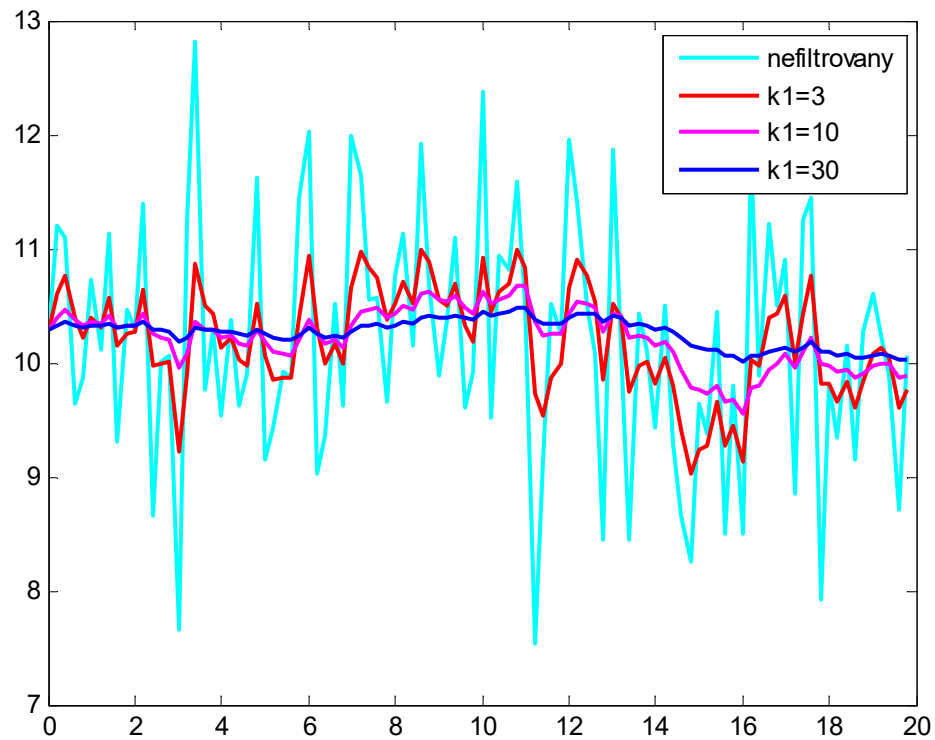
### 1. Priebežný priemer s nekonečnou pamäťou

$$\hat{s}(k) = \hat{s}(k-1) + \frac{1}{k}(y(k) - \hat{s}(k-1))$$



## 2. Prieběžný priemer s konštantným koeficientom korekcie

$$\hat{s}(k) = \hat{s}(k-1) + \frac{1}{k_1} (y(k) - \hat{s}(k-1)) = \frac{k_1-1}{k_1} \hat{s}(k-1) + \frac{1}{k_1} y(k)$$



### 3. Priebežný priemer s konečnou pamäťou

$$\hat{s}(k) = \hat{s}(k-1) + \frac{1}{N}(y(k) - \hat{s}(k-N))$$

