



به نام خدا  
دانشگاه تهران  
پردیس دانشکده‌های فنی  
دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر



# اصول سیستم‌های مخابراتی

پاییز 1400

استاد: دکتر مریم صباغیان

تمرین کامپیوتری شماره 4

Statistics, Random Process and Quantization

محمد مهدی عبدالحسینی

810 198 434



Communication Systems

## فهرست مطالب

بخش اول : آمار و احتمالات (Statistics) :.....1

1.....Part 1:

2.....Part 2:

3.....Part 4:

بخش دوم : فرآیند تصادفی (Random Process) :.....3

3.....Part 1:

3.....Part 2:3:

5.....Part 4:

5.....Part 5:

6.....Part 6:

## بخش اول : آمار و احتمالات (Statistics) :

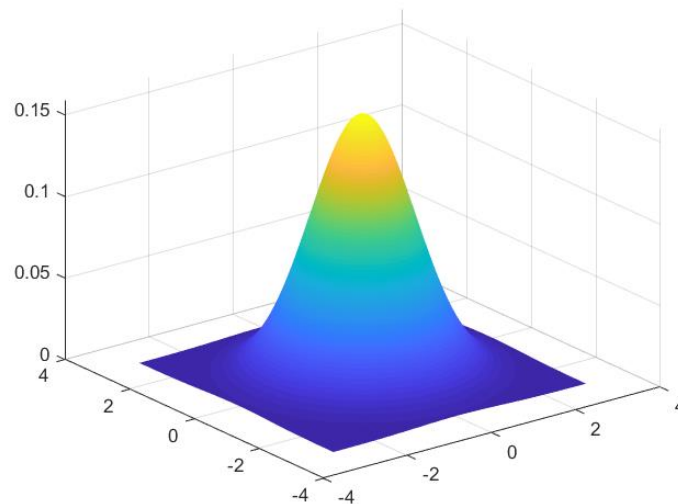
### Part 1:

متغیرهای تصادفی  $X$  و  $Y$  را با توزیع گوسی با میانگین صفر و واریانس یک، بصورت زیر تعریف میکنیم:

```
n = 3000;
t = linspace(-3,3,n);
X = normpdf(t,0,1); % X = 1/(sqrt(2*pi)) * exp(-t.^2/2)
Y = normpdf(t,0,1); % Y = 1/(sqrt(2*pi)) * exp(-t.^2/2)
```

منحنی تابع همبستگی متغیرهای تصادفی  $X$  و  $Y$ ، بصورت زیر خواهد بود.

```
s = surf(t,t,Y'*X);
set(s,'LineStyle','none');
grid on
```

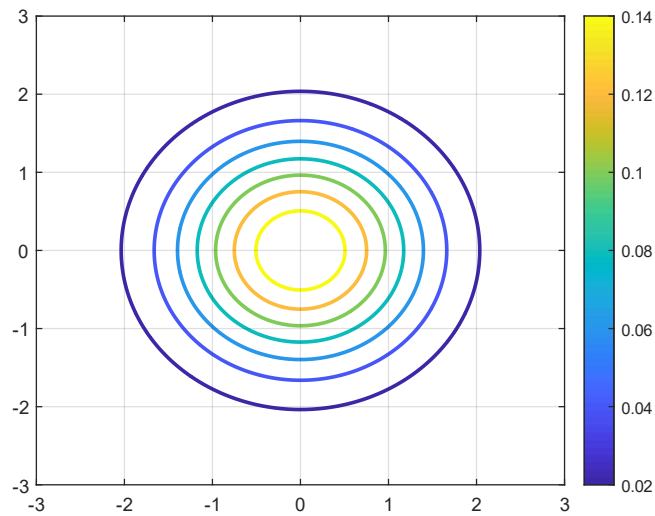


تابع نوشته شده برای رسم منحنی های هم احتمال بصورت کانتوری، بصورت زیر میباشد:

```
function RContour(X,Y,t1,t2)
    contour(t1,t2,Y'*X,'linewidth', 2);
    grid on;
end
```

خروجی این تابع برای متغیرهای تصادفی  $X$  و  $Y$  به شکل زیر خواهد بود:

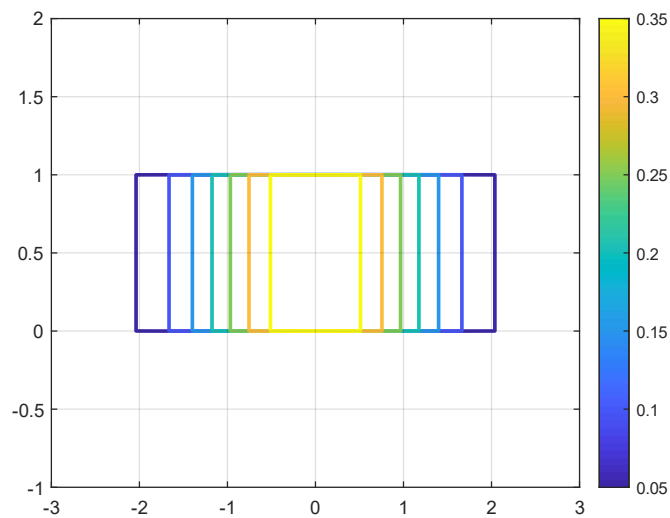
```
RContour(X,Y,t,t);
```



## Part 2:

توزیع مشترک یک متغیر تصادفی با توزیع نرمال و یک متغیر تصادفی با توزیع یکنواخت، بصورت زیر میباشد:

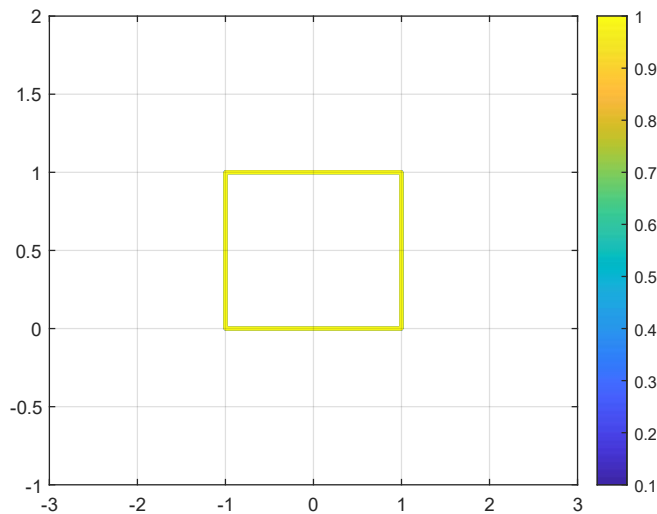
```
t2 = linspace(-1,2,n);
Y = unifpdf(t2);
RContour(X,Y,t,t2); % X = 1/(sqrt(2*pi)) * exp(-t.^2/2)
```



همانطور که انتظار داشتیم، توزیع مشترک در یک بُعد، توزیع گوسی و در بُعد دیگر، توزیع یکنواخت دارد.

توزیع مشترک دو متغیر تصادفی که هر دو توزیع یکنواخت دارند، بصورت زیر میباشد:

```
X = unifpdf(t2);
Y = unifpdf(t2);
RContour(X,Y,t,t2);
```



همانطور که میبینیم توزیع مشترک در هر دو بعد یکنواخت و برابر با یک میباشد.

#### Part 4:

$$X \sim N(0,1), Y \sim N(0,1) \quad ; \quad Z = aX + \sqrt{1-a^2}Y, \quad (-1 < a < 1) ;$$

$$E\{Z\} = E\{aX + \sqrt{1-a^2}Y\} = a.m_X + \sqrt{1-a^2}.m_Y = 0 \quad ; \quad \sigma_Z^2 = E\{Z^2\} - (E\{Z\})^2 = E\{a^2X^2 + (1-a^2)Y^2 + 2a\sqrt{1-a^2}XY\}$$

$$\rightarrow \sigma_Z^2 = 1 + 2a\sqrt{1-a^2}E\{XY\} = 1$$

### بخش دوم: فرآیند تصادفی (Random Process):

#### Part 1:

فرآیند تصادفی  $X_1$  ایستات می باشد، زیرا میانگین آن، ثابت است و تابعیت زمان ندارد و همبستگی آن، تابع اختلاف زمانی می باشد و به تنهایی به زمان وابسته نیست. اما فرآیند تصادفی  $X_2$  غیر ایستات می باشد.

$$x_1(t) = \cos(2\pi t + \phi) \quad ; \quad \phi \sim U[-\pi, \pi]$$

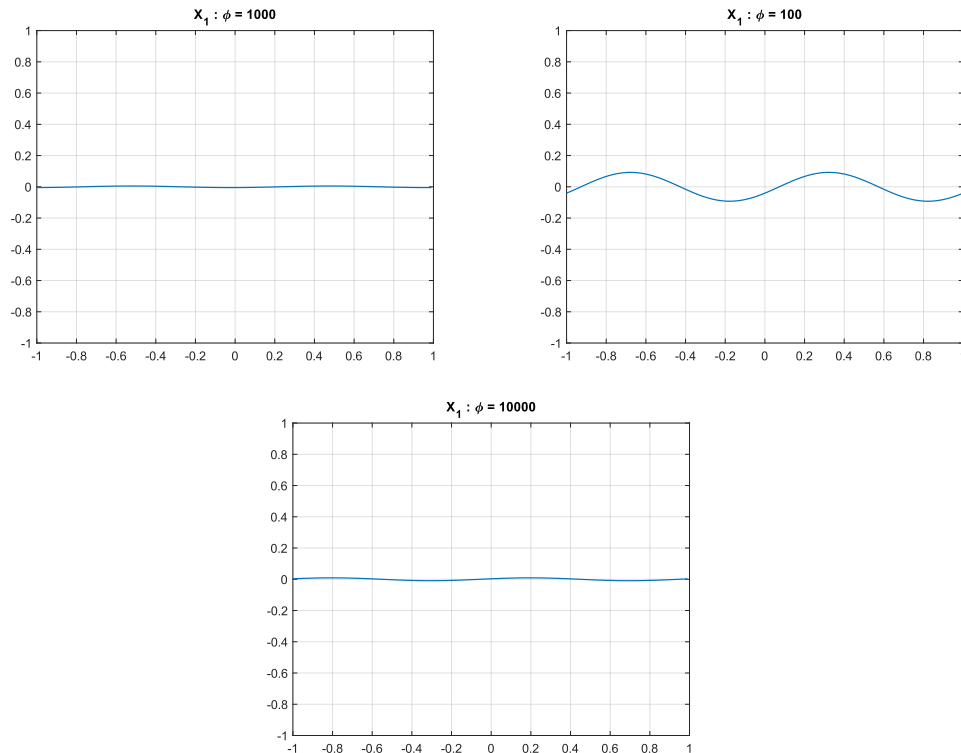
$$x_2(t) = \cos(2\pi t + \phi) \quad ; \quad \phi \sim U[-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{4}]$$

$$E\{x_1(t)\} = \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2\pi} \cos(2\pi t + \phi_1) d\phi_1 = 0 \quad \checkmark \quad ; \quad E\{x_2(t)\} = \int_{-\pi/4}^{\pi/4} \frac{2}{\pi} \cos(2\pi t + \phi_2) d\phi_2 = \frac{2}{\pi} \left[ \sin(2\pi t + \frac{\pi}{4}) - \sin(2\pi t - \frac{\pi}{4}) \right] \quad \times$$

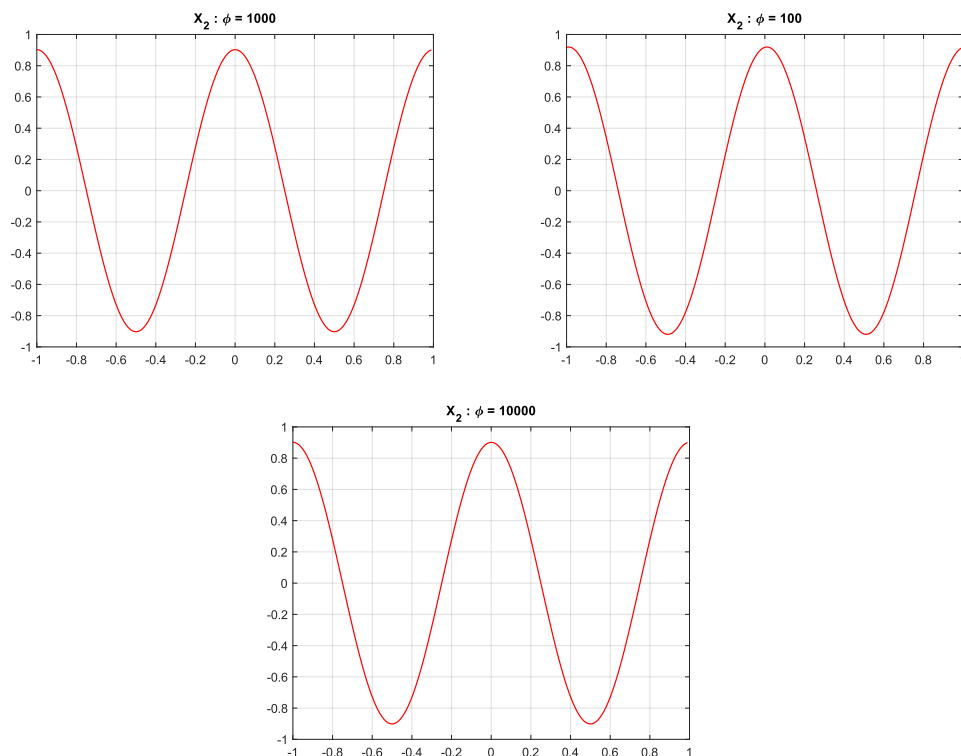
$$R_{x_1} = \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2\pi} \cos(2\pi t + \phi_1) \cos(2\pi(t+\tau) + \phi_1) d\phi_1 = \frac{1}{2} \cos(2\pi\tau) \quad \checkmark \quad ; \quad R_{x_2} = \int_{-\pi/4}^{\pi/4} \frac{2}{\pi} \cos(2\pi t + \phi_2) \cos(2\pi(t+\tau) + \phi_2) d\phi_2 = \frac{1}{2} \cos(2\pi\tau) + \frac{1}{\pi} \cos(2\pi(2t+\tau))$$

#### Part 2:3:

به ازای مقادیر مختلف  $\phi$ ، میانگین  $X_1$  و  $X_2$  را رسم میکنیم.



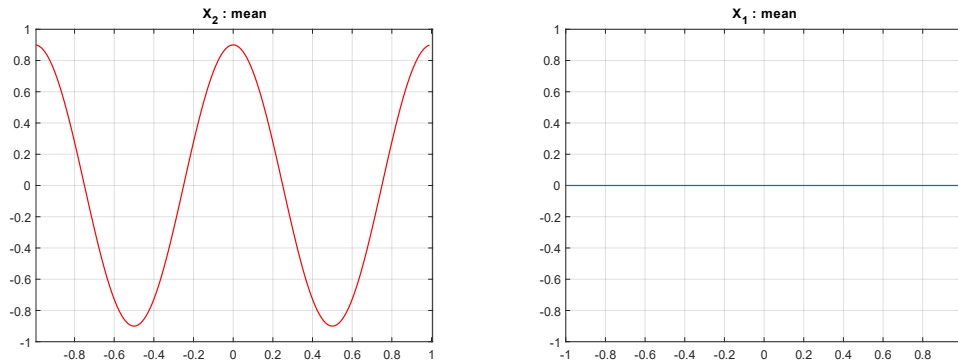
همانطور که مشاهده میکنیم، میانگین های بدست آمده برای فرآیند تصادفی  $X_1$  بسیار به صفر نزدیک هستند و با محاسبات دستی همخوانی دارد. همچنین با افزایش  $\phi$  به سمت بینهایت، خروجی به واقعیت نزدیکتر میشود. در نهایت میتوان گفت مشابه تحلیل دستی، شرط ایستادن بودن برقرار است.



همانطور که مشاهده میکنیم، میانگین های بدست آمده برای فرآیند تصادفی  $X_2$  تابعیت زمان دارد، بنابراین این فرآیند تصادفی، ایستاد نیست.

#### Part 4:

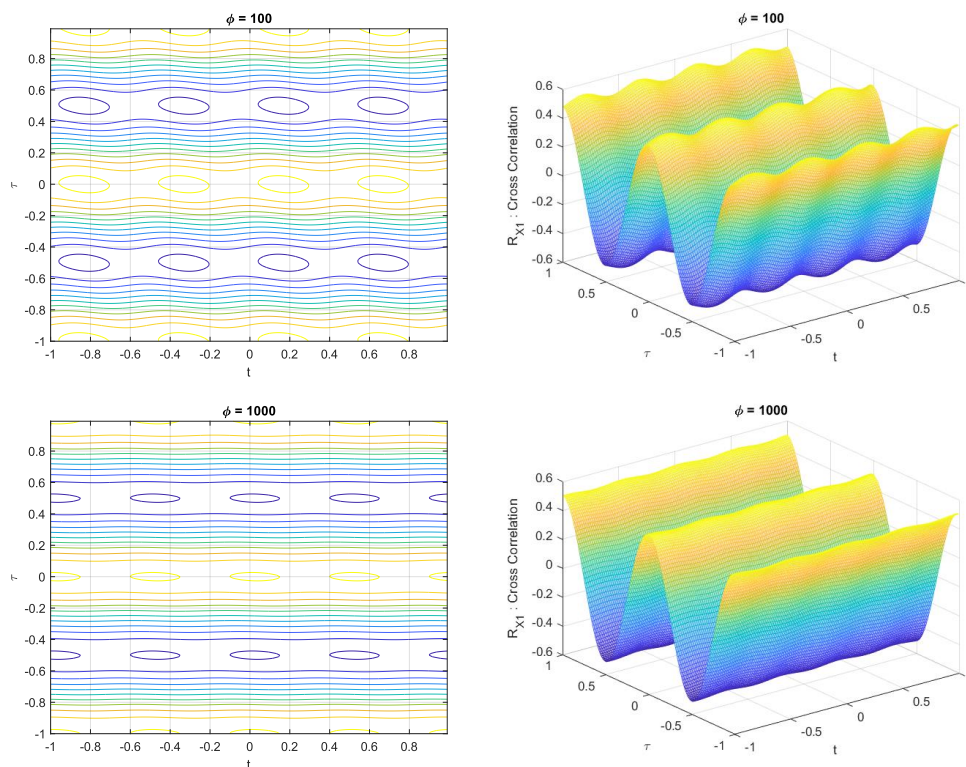
میانگین های محاسبه شده بصورت دستی را رسم میکنیم.



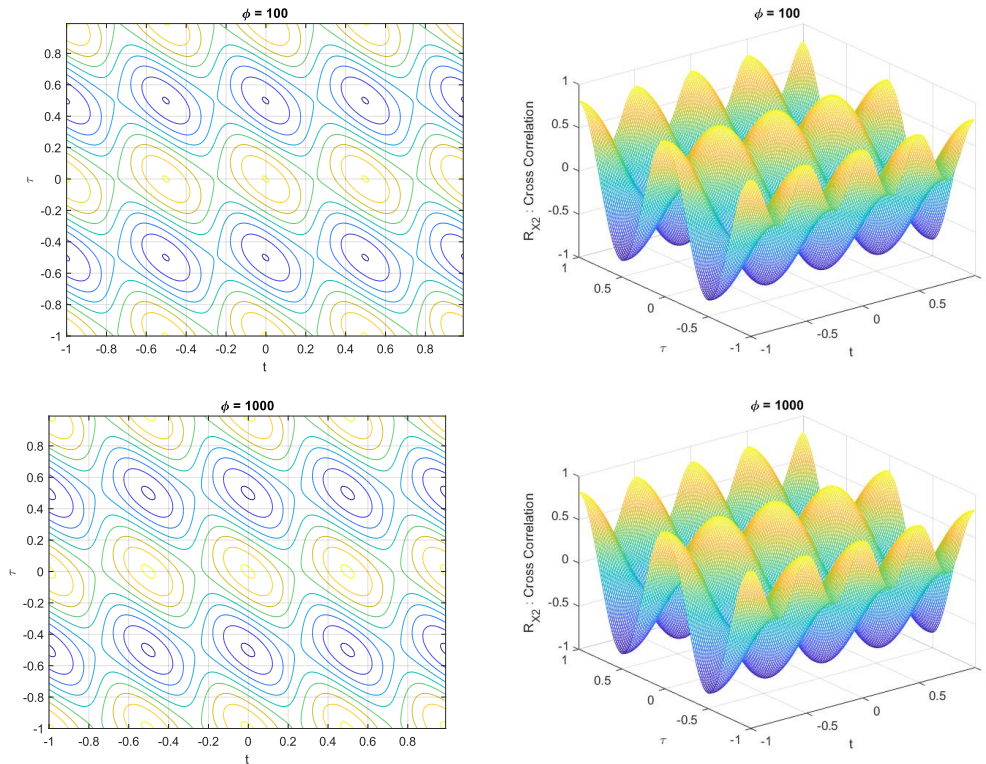
با مقایسه نتایج بدست آمده با بخش قبل، مشاهده میشود که نمودارها برهم منطبق هستند.

#### Part 5:

تابع همبستگی را برای دو فرآیند تصادفی  $X_1$  و  $X_2$ ، به ازای مقادیر 100, 1000 برای  $\phi$ ، بدست می آوریم.



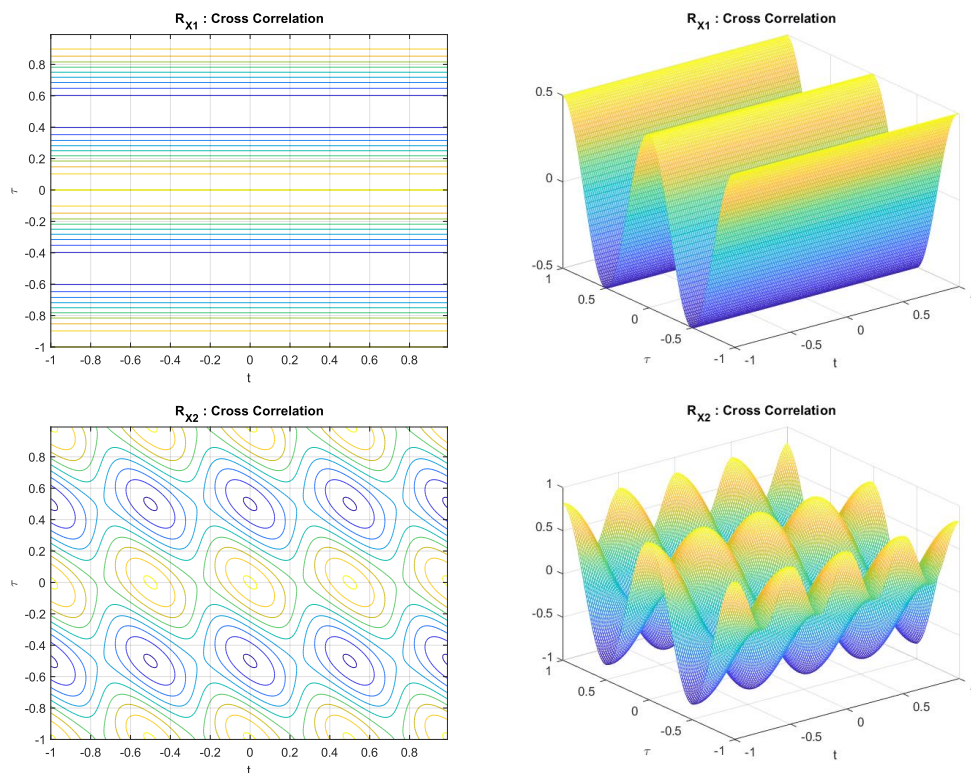
همانطور که انتظار داشتیم،  $R_{X1}$  تابعیت  $t$  ندارد و تنها تابع  $\tau$  است، بنابراین  $X_1$  فرآیندی ایستاد میباشد.



همانطور که انتظار داشتیم،  $R_{X_2}$  هم تابعیت  $t$  و هم تابعیت  $\tau$  دارد، بنابراین  $X_2$  فرآیندی ایستاد نیست.

## Part 6:

تابع همبستگی را برای دو فرآیند تصادفی  $X_1$  و  $X_2$ ، با استفاده از محاسبات دستی بدست می آوریم.





همانطور که انتظار داشتیم، نتایج بدست آمده با نتایج قسمت قبلی همخوانی دارد.