РАБОТА №4. АВТОКОРРЕЛЯЦИОННАЯ И ВЗАИМНОКОРРЕЛЯЦИОННАЯ ФУНКЦИЯ ДИСКРЕТНЫХ И НЕПРЕРЫВНЫХ СИГНАЛОВ

<u>Цель работы</u>: изучение АКФ и ВКФ дискретных и непрерывных сигналов.

Планируемая продолжительность: 2 академических часа.

Тип работы: с использованием компьютерных средств.

В данной работе в качестве основного инструмента используется язык программирования Python. Общие принципы решения задач описаны только для Python вне зависимости от какого-либо окружения, поэтому вы можете использовать любой редактор кода, например JupyterLab, Jupyter Notebook, VSCode и т.д.

Теоретические основы

В общем случае взаимная корреляция сигналов f(t) и g(t) описывается выражением:

$$(f \cdot g)(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} \bar{f}(t)g(t-\tau) dt,$$

а в некоторых источниках встречается другое обозначение, отличное знаком перед t:

$$(f \cdot g)(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} \bar{f}(t)g(t+\tau) dt,$$

где $\bar{f}(t)$ обозначает комплексное сопряжение и в случае используемых нами действительных сигналов может быть опущен.

Эта функция характеризует степень «похожести» f(t) на g(t) при текущем сдвиге τ .

То есть, по функции ВКФ двух сигналов можно построить график со значениями сдвига τ по оси абсцисс. На данном графике видно, где сигналы более похожи — при смещении второго на положительный сдвиг (часть графика при $\tau > 0$) или же при его смещении на отрицательный сдвиг (часть графика при $\tau < 0$). Пример графика ВКФ

приведен на рисунке ниже. Здесь мы видим, что сигналы максимально похожи при сдвиге второго из них на $\tau=2$.

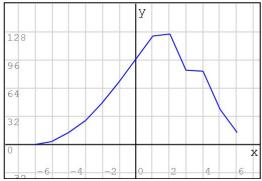


Рис. 4.1. Пример ВКФ

Автокорреляционная функция (АКФ) — это частный случай ВКФ, в котором в качестве второго сигнала используется первый (то есть ВКФ сигнала с самим собой):

$$(f \cdot f)(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)^* f(t - \tau) dt.$$

Функция АКФ симметрична относительно $\tau = 0$ и обязательно имеет максимум в $\tau = 0$, поскольку сигнал не может быть более похож сам на себя, чем при нулевом сдвиге. В случае с АКФ можно строить только половину графика (обычно ту, что соответствует $\tau \geq 0$) из-за его симметричности. Пример АКФ представлен на рисунке ниже.

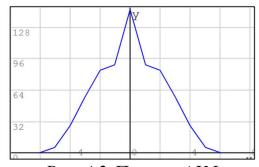
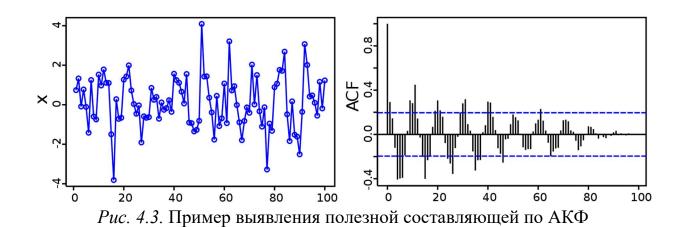


Рис. 4.2. Пример АКФ

АКФ используют для выявления зависимостей в сигналах, не поддающихся визуальному анализу. К примеру, АКФ случайного сигнала имеет максимум при $\tau = 0$ и не имеет никаких выраженных зависимостей на графике при $\tau \neq 0$. Если же, как на рисунке ниже, визуально случайный сигнал является результатом сложения

периодического сигнала (в данном случае синусоиды) и шума, периодическая составляющая будет четко видна на графике АКФ.



ВКФ и АКФ дискретного сигнала

Подготовим окружение. Через рір установим все необходимые пакеты.

```
1 ! pip install -U pip
2 ! pip install -U matplotlib
3 ! pip install -U numpy
4 ! pip install -U scipy
5 ! pip install -q ipympl
```

Рис. 4.4. Установка пакетов

И импортируем следующее:

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from typing import Callable
matplotlib widget
from google.colab import output

multiple description

multiple descriptio
```

Рис. 4.5. Импортирование модулей

Если в работе применяется Google Colab в качестве редактора, то для работы интерактивных графиков нужно раскоментировать последние две строчки из ячейки импортов.

Напишем заранее метод для отображения графика для данных вида y = f(x).

```
1 def plot(x, y):
2    plt.plot(x, y)
3    plt.grid(True)
4    plt.ylabel('y')
5    plt.xlabel('x')
6    plt.show()
```

Рис. 4.6. Функция построения графика

Зададим два дискретных сигнала, в виде массивов чисел с одинаковым размером:

1
$$y_1 = [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7]$$

2 $y_2 = [2, 4, 7, 2, 8, 3, 0]$

Рис. 4.7. Задание массивов

Для осуществления различных преобразований сигналов удобно задавать эти преобразования в общем виде функцией и вызывать для обработки конкретных массивов. Зададим функцию для вычисления ВКФ при текущем сдвиге, ориентируясь на следующее выражение:

$$\sum_{k=0}^{K-n} s_k \, s_{k-n},$$

где n- сдвиг между массивами (а также номер элемента в $BK\Phi$),

k – номер элемента в первом массиве.

То есть, ВКФ двух массивов также будет массивом, причем

каждый из его элементов будет рассчитываться как сумма произведений всех перекрывающихся элементов. Чтобы задать функцию вычисления текущего (k-го) элемента ВКФ, можно реализовать следующий метод.

```
def cross corelation element(
2
            array_1: np.ndarray,
            array 2: np.ndarray,
3
4
            lag: int) -> float:
        11 11 11
5
6
        При отрицательном lag
        становится меньше размера одного из исходных массивов на
7
8
        значение lag, что не позволяет выйти за пределы второго массива.
9
        last index = 0
10
        if lag < 0:
11
            last_index = len(array_1) + lag
12
13
        else:
            last_index = len(array_1)
14
15
        0.00
16
17
        При положительном сдвиге данное условие заставляет
18
        суммирование начать не с первого элемента
19
        массивов, а c lag + 1, поскольку иначе будут перемножаться не
20
        перекрывающиеся элементы. Для первого массива всегда будут взяты
21
        элементы, начиная с нулевого.
22
23
        begin index = 0
        if lag >= 0:
24
            begin_index = lag + 1
25
26
27
        result = []
28
        for i in range(begin index, last index):
            result.append(array 1[i] * array 2[i - lag])
29
        return sum(result)
30
```

Рис. 4.8. Алгоритм вычисления текущего (k-го) элемента ВКФ

Пояснения в шести кавычках писать не нужно, это всего лишь комментарий к тому, как работает алгоритм. Также необязательно писать типизацию к входным и выходным параметрам, это, например пр.ndarray или -> float. Такая типизация может помочь интегрированным средам разработки, понять, что за объект будет на

входе и выходе, и вызвать подсказки к методам в соответствии с типом, если среда опять же эти подсказки поддерживает.

Теперь нужно задать сдвиг. Как было сказано в рамках прошлого занятия, для дискретных отсчетов функция корреляции может быть найдена в диапазоне сдвига от -(N-1) до (N-1), где N- число отсчетов в сигнале. Напишем для этого функцию, приведённую ниже.

```
1 def lags(array):
2    return np.arange(-(len(array) - 1), len(array), 1, dtype=int)
```

Рис. 4.9. Функция создания смещений на основе существующего массива

Чтобы вручную не задавать пределы массива смещений на вход будем передавать некоторый массив и на его основе получаем N встроенной функцией len. При помощи функции <u>np.arange</u> создаём массив смещений от —(len(array) - 1) до —(len(array) - 1) (второй аргумент в np.arrange берёт предел не включительно).

Теперь осталось скомбинировать наши функции, при каждом сдвиге нужно записать результат вычисления текущего (k-го) элемента ВКФ в массив.

Рис. 4.10. Функция создания смещений на основе существующих массивов

Вызовем эти функции и нарисуем полученные графики при помощи реализованного в самом начале метода plot.

```
1 cc = cross_corelation(y_1, y_2)
2 plot(np.arange(0, len(y_1)), y_1)
3 plot(np.arange(0, len(y_1)), y_2)
4 plot(lags(y_1), cc)
```

Puc. 4.11. Вызов функций

Таким образом получим следующие графики.

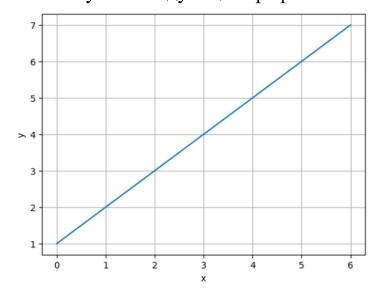


Рис. 4.12. График сигнала у_1

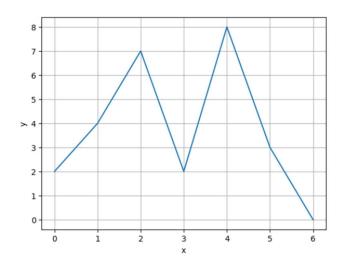
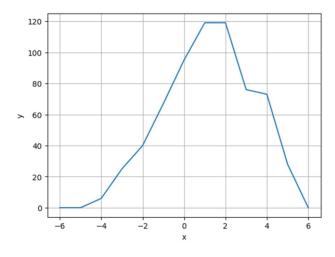


Рис. 4.13. График сигнала у_2



Puc. 4.14. График ВКФ у_1 и у_2

Как видно из последнего графика наиболее похожей функция у_1 похожа на у_2 при смещении равном 2.

Теперь найдем АКФ для сигнала, заданного некоторой функцией. Для этого сначала реализуем функцию $y = \sin\left(\frac{x \cdot \pi}{12}\right)$ по которой будем создавать массив данных.

```
1 def func_1(x):
2 return math.sin((x * math.pi) / 12)
```

Рис. 4.15 Функция для генерации данных

Также зная то, что автокорреляционная функция $(AK\Phi)$ — это частный случай $BK\Phi$, в котором в качестве второго сигнала используется первый (то есть $BK\Phi$ сигнала с самим собой) напишем функцию $AK\Phi$.

Рис. 4.16 Функция АКФ

Теперь создадим массив данных по func_1 при помощи функции <u>np.linespace</u>, которая создаст массив от 1 до 100 на 100 элементов с равными промежутками между элементами и выведем её.

```
1 x = np.linspace(1, 100, 100)
2 y_1 = [func_1(value) for value in x]
3 plot(np.linspace(1, 100, 100), y_1)
```

Рис. 4.17. Алгоритм создания данных

Получим график нашей функции на рисунке 4.18.

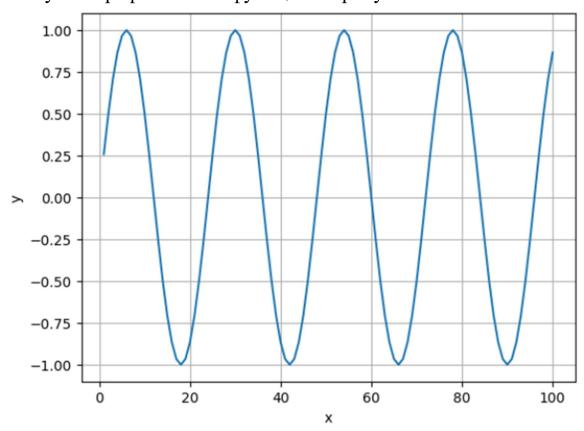


Рис. 4.18. График функции синуса

Осталось рассчитать АКФ у_1 и вывести полученные данные в график.

Рис. 4.19. Вызов графика функции АКФ с расчётом

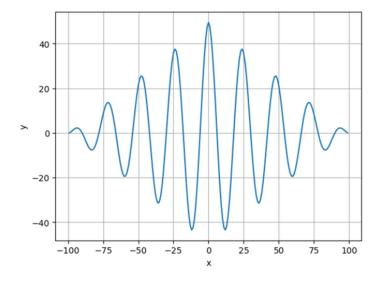


Рис. 4.20. График АКФ

АКФ и ВКФ непрерывных сигналов

Теперь рассмотрим возможность нахождения аналитического выражения АКФ для простых примеров. В нашем случае АКФ будет вычисляться согласно выражению:

$$\int_0^{10} y(x) \, y(x-T) dx,$$

где бесконечные пределы заменены на интервал [0;10] для простоты вычислений.

Обратите внимание, для самостоятельной работы при работе с $AK\Phi$ сигналы в таблице с вариантами обозначаются как y(x) и y2(x).

Реализуем функцию contigious corelation. Обратите внимание, теперь функции не являются массивами данных, теперь это Callable объект, иными словами, сама функция без её вызова. Помимо этого, теперь в нашу функцию передаём переменные а и b – это пределы интегрирования. Также стоит упомянуть внутреннюю функцию mul func, для интегрирования нам не нужен результат работы функции, нам нужна сама функция, поэтому при помощи внутренней функции mul func, которая обладает областью видимости данных до contigious corelation входных переменных OT указываем ИХ перемножение при вызове mul func, указывая во входных параметр х и параметр смещения Т. Для интегрирования используем функцию quad, во входных параметрах передаём функцию mul_func, пределы интегрирования и в дополнительный аргументах args выставляем смещение. Функция <u>quad</u> возвращает кортеж из двух элементов, а именно значение интеграла и абсолютную ошибку. Абсолютная ошибка нам не нужна, поэтому пропускаем её, выставляя прочерк вторым аргументом

```
def contigious_corelation(
1
        func_1: Callable,
2
        func_2: Callable,
3
        laggs: np.ndarray,
4
5
        a: int,
6
        b: int,
7
    ) -> list:
        def mul func(x, T):
8
            return func_1(x) * func_2(x - T)
9
10
        result = []
        for lag in laggs:
11
            integral, _ = quad(mul_func, a, b, args=(lag,))
12
13
            result.append(integral)
14
        return result
```

Рис. 4.21. Функция ВКФ для непрерывного сигнала

Создаём вторую функцию, от которой будем брать ВКФ.

```
1 def func_2(x):
2 return math.sin(x) + 1
```

Рис. 4.22. Вторая функция для ВКФ

Теперь осталось задать смещения вышеупомянутой функцией np.linespace вызвать реализованную функцию contigious_corelation и отобразить график результата.

```
laggs = np.linspace(-50, 50, 100)
cc = contigious_corelation(func_1, func_2, laggs, 0, 10)
plot(laggs, cc)
```

Рис. 4.23. Вызов ВКФ для непрерывного сигнала и графика для него

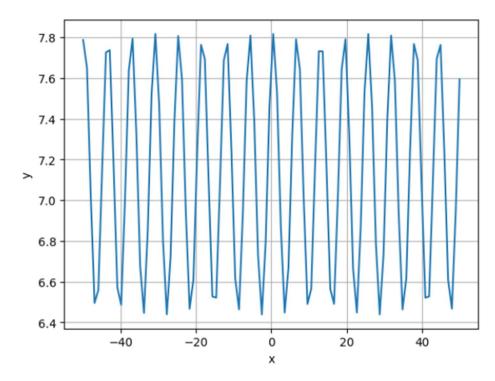


Рис. 4.24. График ВКФ

По аналогии с дискретным сигналом получить АКФ сигнала можно вызвав ВКФ с одинаковыми функциями. Реализуем данный подход и получим метод auto_contigious_corelation.

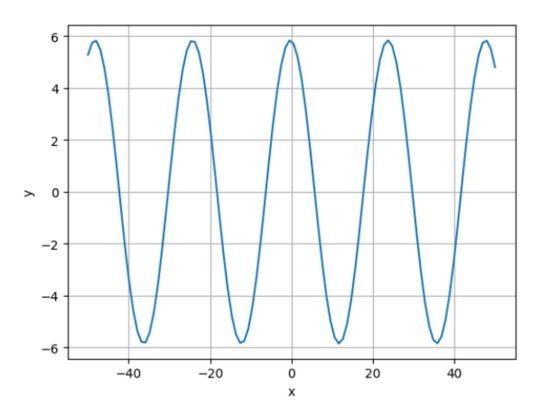
```
def auto_contigious_corelation(
    func: Callable,
    laggs: np.ndarray,
    a: int,
    b: int
    ) -> list:
    return contigious_corelation(func, func, laggs, a, b)
```

 $Puc.~4.25.~{\rm AK}\Phi$ для непрерывного сигнала

Как и до этого создаём смещения, вызываем функцию АКФ и строим график.

```
laggs = np.linspace(-50, 50, 100)
cc = auto_contigious_corelation(func_1, laggs, 0, 10)
plot(laggs, cc)
```

Рис. 4.26. Вызов АКФ



Puc. 4.27. График АКФ для непрерывной функции

Задание

Указанные значения заменяют собой соответствующие параметры для раздела, посвященного дискретным отсчетам и АКФ непрерывной функции.

Таблица 4.1

Задания для второй работы

Bap.	1,6,11,	2,7,12,	3,8,13,	4,9,14,	5,10,15,
	16,21,26	17,22,27	18,23,28	19,24,29	20,25,30
y(x)	2*(Sin(x/10))	2*(Cos(x/10)	0.5*(Sin(x/7))	0.5*(Cos(x/7))	1.3*(Sin(x/3))
)))))
s1	0.5,0,1,2,3,0	3,2.5,0,1,-1,-	1,2,1,-1,1,-1	0.5,1,-1,1,1,-	1,2,-2,5,4.5,4
		3		1	
s2	7,-7,6,-6,5,-5	1,3,5,7,9,7	0,1,0,2,0,3	-1,2,-1,1,-1,0	0,4,2,1,3,1
y2(x	y(x-3)	y(x-1)	y(x-5)	y(x-4)	y(x+2)
)					