

مسئله 4. ابتدا جهت یاد آوری فرآیند نویز سفید را بنویسید.  $W(t) \rightarrow$  White noise WSS process.

$$m_W(t) = 0, \quad R_W(t_1, t_2) = N_0 \delta(t_1 - t_2), \quad X(t) = \int_0^t W(\alpha) d\alpha, \quad E\{X(t)\} = m_X(t) = 0$$

$$R_X(t_1, t_2) = N_0 \min(t_1, t_2) \quad \text{if } t_1 < t_2 \rightarrow R_X(t_1, t_2) = N_0 t_1$$

$$\text{if } t_2 < t_1 \rightarrow R_X(t_1, t_2) = N_0 t_2 \quad \text{و همچنین: } C_X(t_1, t_2) = R_X(t_1, t_2) - (m_X(t_1))^2$$

$$\rightarrow C_X(t_1, t_2) = R_X(t_1, t_2) = N_0 \min(t_1, t_2) \quad \text{Mean-Ergodic: } \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T C_X(\alpha, \beta) d\alpha d\beta$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T N_0 \min(t_1, t_2) dt_1 dt_2 = ? \quad \text{if } t_1 < t_2: \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T N_0 t_1 dt_1 dt_2$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \left[ \frac{N_0}{2} t_1^2 \right]_{-T}^T dt_2 = 0 \quad \text{if } t_1 > t_2: \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T N_0 t_2 dt_1 dt_2$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T 2N_0 t_2 T dt_2 = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{2N_0}{4T} \int_{-T}^T t_2 dt_2 = 0 \quad \checkmark$$

پس این فرآیند ME است.

a.)  $E\{X(t)\} = 1$  &  $R_X(t_1, t_2) = 1 + e^{-(|t_1| + |t_2|)} \delta(t_1 - t_2)$

مسئله 1.

$$C_X(t_1, t_2) = R_X(t_1, t_2) - m_X^2 = e^{-(|t_1| + |t_2|)} \delta(t_1 - t_2)$$

$$\text{شرط ME: } \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T C_X(\alpha, \beta) d\alpha d\beta = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T e^{-(|t_1| + |t_2|)} \delta(t_1 - t_2) dt_1 dt_2$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T e^{-2|t_1|} \delta(t_1 - t_2) dt_1 dt_2 = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T e^{-2|t_1|} dt_1$$

$$\int_{-T}^T e^{-2|t_1|} dt_1 = \int_{-T}^0 e^{2t_1} dt_1 + \int_0^T e^{-2t_1} dt_1 = \frac{1}{2} e^{2t_1} \Big|_{-T}^0 + \frac{1}{2} e^{-2t_1} \Big|_0^T = 1 + \frac{e^{-2T} - e^{-2T}}{2}$$

$$= 1 - e^{-2T} \quad \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1 - e^{-2T}}{4T^2} = 0 \rightarrow \text{شرط ME است.}$$

b.) بماند. این که فرآیند  $X(t)$  یک فرآیند WSS نمی باشد، پس استان در خواصی نخواهد بود، این سه ضلع نیاز به بررسی ندارد.

مسئله 3.  $\underline{X} = [X_1 \ X_2 \ X_3 \ X_4]^T$ , zero mean  $\underline{X} \sim N(0, C)$

مسئله 3.

$$E\{X_1 X_2 X_3 X_4\} = \frac{\partial^4}{\partial \omega_1 \partial \omega_2 \partial \omega_3 \partial \omega_4} \Phi_{\underline{X}}(\underline{\omega}) \Big|_{\underline{\omega}=0} \quad \text{از معادله ضلع استفاده می کنیم.}$$

$$\text{For a normal vector: } \Phi_{\underline{X}}(\underline{\omega}) = e^{j \underline{\omega}^T \underline{m}_{\underline{X}}} \cdot e^{-\frac{1}{2} \underline{\omega}^T C \underline{\omega}} = e^{-\frac{1}{2} \underline{\omega}^T C \underline{\omega}}$$

$$-\frac{1}{2} \underline{\omega}^T C \underline{\omega} = -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 \omega_i c_{ij} \omega_j, \quad \text{طبق تعریف: } c_{ij} = c_{ji} = C_{ij} = C_{ji} = E\{X_i X_j\}$$

$$\frac{\partial}{\partial \underline{\omega}} \left\{ -\frac{1}{2} \underline{\omega}^T C \underline{\omega} \right\} = \begin{bmatrix} \frac{\partial}{\partial \omega_1} \\ \frac{\partial}{\partial \omega_2} \\ \frac{\partial}{\partial \omega_3} \\ \frac{\partial}{\partial \omega_4} \end{bmatrix} \left\{ -\frac{1}{2} [\omega_1 \ \omega_2 \ \omega_3 \ \omega_4] C \begin{bmatrix} \omega_1 \\ \omega_2 \\ \omega_3 \\ \omega_4 \end{bmatrix} \right\} = -C \underline{\omega}$$

حال به محاسبه مشتق های پس از کسری خواهیم پرداخت

$$\frac{\partial}{\partial \omega_i} \Phi_X(\omega) = \frac{\partial}{\partial \omega_i} \left\{ -\frac{1}{2} \omega^T C \omega \right\} e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

$$= - \left[ \begin{matrix} 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{matrix} \right] C \omega e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

$$= - \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

$$\frac{\partial}{\partial \omega_4} \Phi_X(\omega) = - [0 \ 0 \ 0 \ 1] C \omega e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial \omega_3 \partial \omega_4} \Phi_X(\omega) = - C_{43} e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

$$+ \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega} = e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega} \left( \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) - C_{43} \right)$$

حال برای مشتق پس از سه متغیر

$$\frac{\partial^3}{\partial \omega_2 \partial \omega_3 \partial \omega_4} \Phi_X(\omega) = e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega} \left[ C_{42} \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) + \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) C_{32} \right]$$

$$- e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega} \left( \sum_{i=1}^4 C_{2i} \omega_i \right) \left[ -C_{43} + \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) \right]$$

$$= \left[ C_{42} \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) + C_{32} \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) + C_{43} \left( \sum_{i=1}^4 C_{2i} \omega_i \right) \right]$$

$$- \left( \sum_{i=1}^4 C_{4i} \omega_i \right) \left( \sum_{i=1}^4 C_{3i} \omega_i \right) \left( \sum_{i=1}^4 C_{2i} \omega_i \right) e^{-\frac{1}{2} \omega^T C \omega}$$

در تمام آن فرآورده دیگر مشتق می گیریم و  $\omega = 0$  حال خواهیم داشت

$$\frac{\partial^4}{\partial \omega_1 \partial \omega_2 \partial \omega_3 \partial \omega_4} \Phi_X(\omega) \Big|_{\omega=0} = C_{31} C_{42} + C_{41} C_{32} + C_{21} C_{43}$$

$$\rightarrow E\{X_1 X_2 X_3 X_4\} = E\{X_1 X_2\} E\{X_3 X_4\} + E\{X_1 X_3\} E\{X_2 X_4\} + E\{X_1 X_4\} E\{X_2 X_3\} \checkmark$$

b.) we check:  $\int_{-\infty}^{\infty} |C_X(\tau)| d\tau < \infty$ ,  $C_X(\tau) = R_X(\tau) - m_X^2 = R_X(\tau)$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |C_X(\tau)| d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} |e^{-|\tau|}| d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-|\tau|} d\tau = 2 \int_0^{\infty} e^{-\tau} d\tau = 2 < \infty$$

پس می توان نتیجه گرفت فرآیند ME است.  $\lim_{\tau \rightarrow \infty} C_X(\tau) = 0 \checkmark$ ,  $ME \checkmark$ .  $C(0) = 1 < \infty \checkmark$  در شرط

c.) 1)  $R_X(t+\tau, t) = R_X(\tau)$  در درس گفته اند داریم که برای فرآیند تصادفی  $C$  است اگر

$$2) \ll E\{X(t_1+\tau) X(t_2+\tau) X(t_1) X(t_2)\} = |R_X(\tau)|^2$$

$$R_X(t+\tau, t) = R_X(\tau) = e^{-|\tau|}$$

میانگین صاف می شود conjugation معکوس ندارد. حال خواهیم داشت:

Part a:  $E\{X_1 X_2 X_3 X_4\} = C_{12} C_{34} + C_{13} C_{24} + C_{14} C_{23}$ ,  $E\{X(t_1+\tau) X(t_2+\tau) X(t_1) X(t_2)\}$

$$= e^{-|\tau|} \cdot e^{-|\tau|} + e^{-|t_1 - t_2 + \tau|} e^{-|t_1 - t_2 - \tau|} + e^{-|t_1 - t_2|} e^{-|t_1 - t_2|}$$

حال باید به جستجوی تغییر زمانی بپردازیم. دقت شود  $e^{-2t_1}$  همان  $R_Y(t_1)$  است پس باید ثابت کنیم که:

$$\langle \langle e^{-t_1-t_2+1t_1} - 1t_1-t_2-1t_1 - 2t_1-t_2 \rangle \rangle_{t_1, t_2} = 0 \quad \xrightarrow{t_1=1t_1}$$

$$\langle \langle e^{-1t_1-t_2+1t_1} - 1t_1-t_2-1t_1 - 2t_1-t_2 \rangle \rangle_{t_1, t_2} = 0 \quad \xrightarrow{t_1=1t_1}$$

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-T}^T \int_{-T}^T [e^{-1t_1-t_2+1t_1} - 1t_1-t_2-1t_1 - 2t_1-t_2] dt_1 dt_2$$

نکته:  $\int_{-T}^T \int_{-T}^T c(t_1-t_2) dt_1 dt_2 = \int_{-2T}^{2T} (2T-|s|) c(s) ds$  \*

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{4T^2} \int_{-2T}^{2T} [e^{-1s+1t_1} - 1s-1t_1 - 2t_1] (2T-|s|) ds$$

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T^2} \int_{-2T}^{2T} [e^{-1s+1t_1} - 1s-1t_1 - 2t_1] (2T-|s|) ds$$

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T^2} \int_0^{1t_1} (e^{-2t_1} + e^{-2s}) (2T-s) ds + \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T^2} \int_{1t_1}^{2T} (e^{-2s} - e^{-2s}) (2T-s) ds$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{2e^{-4T} + 4T - 1 + e^{-2t_1} (4T - 2t_1 (4t_1 - 4T) - 1)}{8T^2} = 0 \quad \checkmark$$

پس می بیند CE ما باشد. QED

e)  $y(t) + \frac{d}{dt} y(t) = X(t)$  ,  $\forall t \geq 0$

در این مسئله باید  $h(t)$  را پیدا کنیم. به این منظور از تبدیل لاپلاس استفاده می کنیم.

$$\mathcal{L} \rightarrow (s+1)y(s) = X(s) \rightarrow H(s) = \frac{y(s)}{X(s)} = \frac{1}{s+1} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} h(t) = e^{-t} u(t)$$

مقدار:  $m_y(t) = m_x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} m_x(\alpha) h(t-\alpha) d\alpha = \int_{-\infty}^{\infty} m_x(t-\alpha) h(\alpha) d\alpha$

$\rightarrow m_y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} m_x e^{-t} u(t) \frac{m_x=0}{m_y(t)=0}$

$$R_Y(t+\tau, t) = R_Y(\tau) = R_X(t) * h^*(t-\tau) * h(\tau) = e^{-1t_1} * e^{\tau} u(t-\tau) * e^{-\tau} u(\tau)$$

حکایت به تا کنون بسیار سخت می باشد. لذا از تبدیل لاپلاس استفاده می کنیم.

$$R_Y(s) = \frac{1}{1-s^2} * \frac{2}{1-s^2} = \frac{2}{(1-s^2)^2} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \text{پارسیوال}$$

$$R_Y(\tau) = \frac{1}{2} \tau e^{\tau} + \frac{1}{2} \tau e^{-\tau} - \frac{1}{2} \tau e^{\tau} + \frac{1}{2} \tau e^{-\tau}$$



د)  $y(t) + \frac{d}{dt}y(t) = x(t) \quad \forall t$  . لذا از مدل گلاسیه به دینامیک تبدیل می شود.  
 $\rightarrow m_y(t) + m'_y(t) = m_x(t) = 0 \rightarrow m_y(t) + m'_y(t) = 0 \rightarrow m_y(t) = ce^{-t}$

$R_y(t_1, t_2) = E\{y(t_1)y(t_2)\}$  متغیر وابسته به این متغیر است. لذا داریم.

مسئله 2. a.)  $\{A_n\}_{n=-\infty}^{\infty}$  i.i.d binary RV ,  $P\{A_k=1\} = P\{A_k=-1\} = 1/2$

Poisson points with uniform  $\lambda$ .  $X(t) = A_i \quad t_i < t < t_{i+1}$

$$E\{X(t)\} = m_X(t) = E\{A_i\} = \frac{1}{2} \times 1 + \frac{1}{2} \times (-1) = 0$$

$$R_X(t_1, t_2) = E\{X(t_1)X^*(t_2)\} = E\{X(t_1)X(t_2)\}$$

حال باید دید چه رابطه ای بین  $t_1$  و  $t_2$  در بازه  $(t_1, t_2)$  برقرار است.

عیم نت  $E\{X(t_1)X(t_2)\} = E\{A_i A_j\} = \frac{1}{2} \times 1 + \frac{1}{2} \times (-1) = 0 \times P$

حالت دیگر  $E\{X(t_1)X(t_2)\} = E\{A_i A_j\} = 0 \times (1-1)$

حال که متغیرهای  $X$  تصادفی نیستند که تعداد نقاط پواسن در بازه  $(t_1, t_2)$  است.  
 $P\{Z=0\} = e^{-\lambda(t_2-t_1)} \frac{\lambda(t_2-t_1)^0}{0!} \quad , \quad \lambda(t_2-t_1) = \int_{t_1}^{t_2} \lambda d\alpha = \lambda(t_2-t_1)$

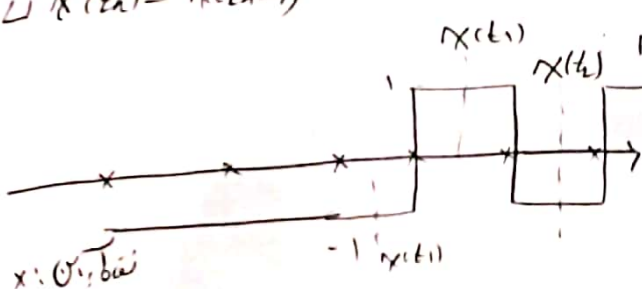
$\rightarrow P\{Z=1\} = e^{-\lambda(t_2-t_1)} \frac{\lambda(t_2-t_1)^1}{1!} \quad P\{Z=0\} = e^{-\lambda(t_2-t_1)}$

$R_X(t_1, t_2) = E\{X(t_1)X(t_2)\} = P \times 1 = P \quad \frac{P=P\{Z=0\}}{e^{-\lambda(t_2-t_1)}} = e^{-\lambda|t_2-t_1|}$

$R_X(t_1, t_2) = e^{-\lambda|t_2-t_1|} = R_X(\tau) = e^{-\lambda|\tau|}$

b)  $t_1 < t_2 < \dots < t_n$   $X(t_1), X(t_2), \dots, X(t_n)$  که شرط زیر را ارضا کنند.

$X(t_n) - X(t_{n-1})$



$X(t_2) - X(t_1) = -2$

حالت 2:  $X(t_2) - X(t_1) = 0$  if  $X(t_1) = -1$

پس  $X(t_1), X(t_2), \dots, X(t_n)$  وابسته است. لذا  $\Pi P$  نیست.

c) واضح است که این فرآیند یک مارکوف است و مقدار آن در یک لحظه خاص اختیار می کند هیچ ربطی به این ندارد که قبلاً در لحظه قبلی چه مقدار داشته است لذا ما توان ادعا کرد این فرآیند مارکوفی است.  

$$t_1 < t_2 < \dots < t_n \quad f_{X(t_n)}(x_n) | X(t_1) = x_1, \dots, X(t_{n-1}) = x_{n-1} = f_{X(t_n)}(x_n) | X(t_{n-1}) = x_{n-1}$$
 یعنی فرآیند مارکوف است.

d)  $f_{X(t)}(x_1, \dots, x_n) = f_X(x_1, \dots, x_n; t_1, \dots, t_n)$  فرآیند را استیسان به معنوی می گویند که مسیر در هر لحظه داشته باشد.  
 $= f_X(x_1, \dots, x_n; t_1 + c, \dots, t_n + c)$   
 در مارکوف باید استقلال کفیل. اگر نسبت  $c$  باشد شروع نقاط به آن بهر بهریم که آنگاه باید به نوع فرآیند که تعریف شده است. شمار بالا برقرار است و فرآیند  $W$  است. همچنین اگر  $c$  به اندازه ای نباشد که مارکوفی باشد بهر بهریم که احتمال می رود از فرآیند  $W$  باشد.

e)  $\int_{-\infty}^{\infty} |C_X(\tau)| d\tau < \infty \iff \int_{-\infty}^{\infty} |R_X(\tau)| d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} |e^{-\lambda|\tau|}| d\tau = 2 \int_0^{\infty} e^{-\lambda\tau} d\tau = \frac{2}{\lambda} < \infty$   
 پس فرآیند  $W$  است.

a.)  $\{X_n\}_{n=-\infty}^{\infty} \sim M \in \mathcal{BSS} \quad Y_n = \frac{1}{n+1} X_n, \quad M \sim \text{Poi}(1)$   
 $M \perp X_n$   
 $E\{Y_n\} = E\left\{\frac{1}{n+1} X_n\right\} = E\left\{\frac{1}{n+1}\right\} E\{X_n\} = E\left\{\frac{1}{n+1}\right\} m_X$   
 $E\left\{\frac{1}{n+1}\right\} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m+1} \frac{e^{-1}}{m!} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{(m+1)!} e^{-1}$  we know:  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{(n+1)!} = e - 1$   
 $\therefore E\left\{\frac{1}{n+1}\right\} = e^{-1}(e - 1) = 1 - e^{-1}, \quad E\{Y_n\} = m_X(1 - e^{-1})$   
 $R_Y(t_1, t_2) = E\{Y(t_1)Y^*(t_2)\} = E\left\{\left(\frac{1}{n+1}\right)^2\right\} E\{X(t_1)X^*(t_2)\} = E\left\{\left(\frac{1}{n+1}\right)^2\right\} R_X(t_1, t_2)$   
 $= E\left\{\left(\frac{1}{n+1}\right)^2\right\} R_X(\tau)$   $\implies$   $Y_n$  قطعاً  $W$  است.  
 بهر بهریم که  $W$  است پس بهر بهریم که  $Y_n$  نیز  $W$  است.

b.)  $\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T x(t) x^*(t) dt = m_X$  Mean ergodic

$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T x(t + \tau, \omega) x^*(t, \omega) dt$  Ergodic in Auto correlation

سروش مس فروش مشهد

شماره دانشجویی: 810198472

نام درس:

طراحی مدارهای تقاطع  
رله‌ای و ترانزیستور

تاریخ تحویل:

01 / 09 /

6

$$E(y_n - m_y)^2 \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0 \quad \text{و} \quad E(y_n^2) - 2 m_y E(y_n) + m_y^2 = 0$$

همین بار براساس آنکه در انتگرال‌گیری فواید ۱۱ که در CE نیز می‌باشد.