

Δευτέρη Σοφία Ακρίβου

Ψηφιακή Επεξεργασία Σημάτων

Ανοστήρια Χριστίνα Λίβου

Ελ19029

onachristina@gmail.com

### Άσκηση 1

α1) Για γραμμικό πρόβλημα τμήμ π:

$$K_x = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,05 & 0,7 & 0,5 \\ 0,7 & 1,05 & 0,7 \\ 0,5 & 0,7 & 1,05 \end{bmatrix}$$

Για να βρω ιδιοτιμές:

$$\det(I - K_x) = \begin{vmatrix} 1,05-\lambda & 0,7 & 0,5 \\ 0,7 & 1,05-\lambda & 0,7 \\ 0,5 & 0,7 & 1,05-\lambda \end{vmatrix} = (1,05-\lambda) \begin{vmatrix} 1,05-\lambda & 0,7 \\ 0,7 & 1,05-\lambda \end{vmatrix}$$

$$-0,7 \begin{vmatrix} 0,7 & 0,7 \\ 0,5 & 1,05-\lambda \end{vmatrix} + 0,5 \begin{vmatrix} 0,7 & 1,05-\lambda \\ 0,5 & 0,7 \end{vmatrix} =$$

$$(1,05-\lambda) ( (1,05-\lambda)^2 - 0,49 ) - 0,7 ( 0,7(1,05-\lambda) - 0,7 \cdot 0,5 ) +$$

$$0,5 ( 0,49 - 0,5(1,05-\lambda) )$$

Οι ιδιοτιμές είναι οι ρίζες του πολυωνύμου.

Πρακτικά  $\lambda_1 = 0,2789$   $\lambda_2 = 0,55$   $\lambda_3 = 2,321$

Είναι όλες θετικές άρα θετικά υπάρχουν ο  $R_x$

α2)  $E_{min}^{(1)} = r_{11} = 1,05$

$$K_1 = - \frac{r_{12}}{E_{min}^{(1)}} = - \frac{0,7}{1,05} = -0,667$$

$$Q_3^{(1)} = 0,667$$

$$E_{min}^{(1)} = (1 - 0,667^2) \cdot 1,05 = 0,583$$

$$k_2 = - \frac{r_{E3} - Q_1^{(1)} r_{E3}}{E_{min}^{(1)}} = - \frac{0,5 - 0,667 \cdot 0,7}{0,583} = -0,057$$

$$Q_2 = -k_2 = 0,057$$

$$Q_1^{(2)} = Q_1^{(1)} + k_2 Q_1^{(1)} = 0,667 - 0,057 \cdot 0,667 = 0,63$$

$$E_{min}^{(2)} = (1 - k_2^2) E_{min}^{(1)} = 0,581$$

$$k_3 = - \frac{r_{E3} - \sum_{j=1}^2 Q_j^{(2)} r_{E3-j}}{E_{min}^{(2)}} = - \frac{0,4 - 0,63 \cdot 0,5 - 0,057 \cdot 0,7}{0,581}$$

$$= \frac{0,4 - 0,315 - 0,0399}{0,581} = -0,0776$$

$$Q_3 = -k_3 = 0,0776$$

$$Q_1^{(3)} = Q_1^{(2)} + k_3 Q_1^{(2)} = 0,667 - 0,0776 \cdot 0,667 = 0,65$$

$$Q_2^{(3)} = Q_2^{(2)} + k_3 Q_2^{(2)} = 0,057 - 0,0776 \cdot 0,63 = 0,008$$

$$E_{min}^{(3)} = (1 - k_3^2) E_{min}^{(2)} = (1 - (0,0776)^2) \cdot 0,581 = 0,577$$

b) Se propen Divaka n analizirajmo eivdu

$$a^{(i)} = \begin{bmatrix} a^{(i-1)} \\ 0 \end{bmatrix} + k_i \begin{bmatrix} J_0^{(i-1)} \\ -1 \end{bmatrix}, \quad J = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \dots & 0 \end{bmatrix} \quad (i-1) \times (i-1)$$

Titik  $L=1$

$$\begin{bmatrix} a_1^{(4)} \\ a_2^{(4)} \\ a_3^{(4)} \\ a_4^{(4)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1^{(3)} \\ a_2^{(3)} \\ a_3^{(3)} \\ 0 \end{bmatrix} + K_4 \begin{bmatrix} a_3^{(3)} \\ a_2^{(3)} \\ a_1^{(3)} \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} a_1 &= a_1^{(3)} + K_4 a_3^{(3)} \\ a_2 &= a_2^{(3)} + K_4 a_2^{(3)} \\ a_3 &= a_3^{(3)} + K_4 a_1^{(3)} \\ a_4 &= -K_4 \end{aligned}$$

Apa  $a_4 = -K_4 = 1 \quad K_4 = -0,5$

$$\left. \begin{aligned} -1,065 &= a_3^{(3)} - 0,5 \cdot a_1^{(3)} \\ 0,338 &= a_2^{(3)} - 0,5 a_2^{(3)} \\ 0,93 &= a_1^{(3)} - 0,5 a_3^{(3)} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} K_4 &= -0,5 \\ a_3^{(3)} &= -0,8 \\ a_2^{(3)} &= 0,676 \\ a_1^{(3)} &= 0,53 \end{aligned}$$

Titik  $L=3$

$$\begin{bmatrix} a_1^{(3)} \\ a_2^{(3)} \\ a_3^{(3)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1^{(2)} \\ a_2^{(2)} \\ 0 \end{bmatrix} + K_3 \begin{bmatrix} a_2^{(2)} \\ a_1^{(2)} \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} a_1^{(3)} &= a_1^{(2)} + K_3 a_2^{(2)} \\ a_2^{(3)} &= a_2^{(2)} + K_3 a_1^{(2)} \\ a_3^{(3)} &= -K_3 \end{aligned}$$

Apa  $K_3 = -a_3^{(3)} = 0,8$

$$\left. \begin{aligned} a_2^{(3)} &= a_2^{(2)} + 0,8 a_1^{(2)} \\ a_1^{(3)} &= a_1^{(2)} + 0,8 a_2^{(2)} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} K_3 &= 0,8 \\ 0,676 &= a_2^{(2)} + 0,8 a_1^{(2)} \\ 0,53 &= a_1^{(2)} + 0,8 a_2^{(2)} \end{aligned} \Rightarrow \begin{aligned} K_3 &= 0,8 \\ a_2^{(2)} &= 0,7 \\ a_1^{(2)} &= -0,08 \end{aligned}$$

Titik  $L=2$

$$\begin{bmatrix} a_1^{(2)} \\ a_2^{(2)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1^{(1)} \\ 0 \end{bmatrix} + K_2 \begin{bmatrix} a_1^{(1)} \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} a_1^{(2)} &= a_1^{(1)} + K_2 a_1^{(1)} \\ a_2^{(2)} &= -K_2 \end{aligned}$$

Apa  $K_2 = -0,7$

$$-0,03 = a_1^{(1)} - 0,7 a_1^{(1)} = 1 - 0,3 a_1^{(1)} = 0,03 \Rightarrow a_1^{(1)} = -0,1$$

$$K_1 = -a_2 = 0,1$$



## Άσκηση 2

α) Ψάχνω αλγόριθμο ελάχιστης φάσης  $H_{min}(z)$  και all pass αλγόριθμο  $H_{ap}(z)$  τέτοιο ώστε

$$H(z) = H_{min}(z) H_{ap}(z)$$

Το all pass αλγόριθμο θα έχει μορφή

$$H_{ap}(z) = \frac{z^{-1} - a^*}{1 - az^{-1}}$$

ενώ το ελάχιστης φάσης έχει πόλους και μηδενικά εντός του μοναδιαίου κύκλου

Το μόνο μηδενικό εκτός του μοναδιαίου κύκλου είναι το  $z=4$  και θέλω να το καθυψώσω εντός μοναδιαίου κύκλου από

$$H_{ap} = \frac{z^{-1} - 1/4}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

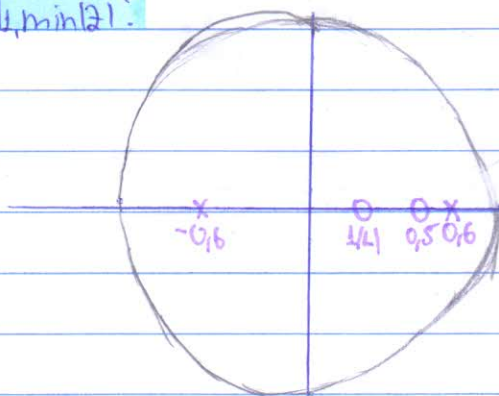
$$\text{Εύρεση } H_{min}(z) = \frac{H(z)}{H_{ap}} = \frac{(1 - 0,5z^{-1})(1 - 4z^{-1})}{1 - 0,36z^{-2}} \cdot \frac{1 - z^{-4}/4}{z^{-1} - 1/4} =$$

$$= \frac{4(1 - 0,5z^{-1})(1 - z^{-2}/4)}{1 - 0,36z^{-2}} = \frac{(1 - 0,5z^{-1})(z^{-1} - 4)}{(1 - 0,36z^{-2})}$$

και

$$H(z) = H_{min}(z) H_{ap} = \frac{(1 - 0,5z^{-1})(z^{-1} - 4)}{(1 - 0,36z^{-2})} \cdot \frac{z^{-1} - 1/4}{1 - z^{-4}/4}$$

β)  $H_{min}(z)$ :



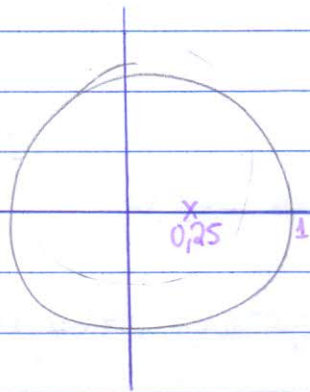
Μηδενικά:  $0,5, \frac{1}{4}$

Πόλοι:  $\pm 0,6$

Αρα ROC:

$$|z| > 0,6$$

Αδρ. πιν.



Μηδενικοί: 4

Πόλοι: 1/4

ROC:  $|z| > 1/4$

γ) Τα FIR φίλτρα έχουν LM-ns properties

$$H(z) = \sum_{k=0}^M b_k z^{-k} = b_0 + b_1 z^{-1} + b_2 z^{-2} + \dots + b_M z^{-M} = \frac{b_0 z^M + b_1 z^{M-1} + \dots + b_M}{z^M}$$

Προτίττω ότι τα FIR συστήματα συν έχουν μηδενικό 0th  
 Σειρά  $0 \in \mathbb{R}$  τότε θα έχουν και 0th Σειρά  $\frac{1}{0} \in \mathbb{R}$ .

Άρα  $H_{lin}(z) = \frac{(z-4)(z-1/4)}{z^2}$

$$\frac{1-0.5z^{-1}}{z^2 (1-4z^{-1})(1-z^{-1}/4)}$$

$$H_{min}(z) = \frac{H(z)}{H_{lin}(z)} = \frac{(1-0.5z^{-1})(1-4z^{-1})z^2}{(1-0.36z^{-2})(z-4)(z-1/4)} =$$

$$\frac{(1-0.5z^{-1})(1-4z^{-1})z^2}{z^2(1-0.36z^{-2})(1-4z^{-1})(1-z^{-1}/4)} = \frac{1-0.5z^{-1}}{(1-0.36z^{-2})(1-z^{-1}/4)}$$

Έστω  $z = e^{j\omega}$  στο  $H_{lin}(z)$ :

$$H_{lin}(e^{j\omega}) = \frac{(e^{j\omega}-4)(e^{j\omega}-1/4)}{e^{2j\omega}} = \frac{e^{2j\omega} - \frac{17}{4}e^{j\omega} + 1}{e^{2j\omega}} = 1 - \frac{17}{4}e^{-j\omega} + e^{-2j\omega}$$

$$e^{-j\omega} (e^{j\omega} + e^{-j\omega} - \frac{17}{4}) = e^{-j\omega} (2\cos(\omega) - \frac{17}{4})$$

$$\cos(\omega) < 1 \Rightarrow 2\cos(\omega) < 2 \Rightarrow 2\cos(\omega) - \frac{17}{4} < -\frac{9}{4} < 0 \quad \forall \omega \quad \text{όπου } n \text{ ποσόν είναι}$$



### Άσκηση 3

a)  $\text{Var}(w[n]) = \sigma_w^2$      $\text{Var}(A) = \sigma_A^2$      $E\{A^2\} = 0$

$$r_x[k, l] = E\{x[k] x^*[l]\} = E\{(A \cos(\omega_0 k + \varphi) + w[k]) (A^* \cos(\omega_0 l + \varphi) + w^*[l])\} =$$

$$E\{AA^* \cos(\omega_0 k + \varphi) \cos(\omega_0 l + \varphi)\} + E\{A \cos(\omega_0 k + \varphi) w^*[l]\} +$$

$$E\{A^* \cos(\omega_0 l + \varphi) w[k]\} + E\{w[k] w^*[l]\} =$$

Όμοιος αλγόριθμος με τυχαίες μεταβλητές ανεξάρτητες

$$E\{AA^*\} \cos(\omega_0 l + \varphi) \cos(\omega_0 k + \varphi) + \underbrace{\sigma_w^2 \delta[k-l]}_{\text{ιδιότητα 3.84}}$$

$$\sigma_A^2 \cos(\omega_0 l + \varphi) \cos(\omega_0 k + \varphi) + \sigma_w^2 \delta[k-l]$$

Η αυτοσυσχετιση δεν εξαρτάται μόνο από τη διαφορά  $k-l$  αφού  
 όχι WSS στο χρόνο ανεξ. τμήν

b) Αντί φ ομοιομορφία κατανομή  $E\{\varphi\} = 0$   $f(\varphi) = \begin{cases} \frac{1}{2\pi}, & -\pi \leq \varphi \leq \pi \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$

$$\text{Var}\{\varphi\} = E\{\varphi^2\} - E^2\{\varphi\} = \int_{-\pi}^{\pi} \frac{\varphi^2}{2\pi} d\varphi = \frac{\pi^2}{3}$$

$$r_x[k, l] = E\{x[k] x^*[l]\} = E\{(A \cos(\omega_0 k + \varphi) + w[k]) (A^* \cos(\omega_0 l + \varphi) + w^*[l])\} =$$

ομοίως με την άσκηση 2 αλγόριθμος

$$E\{AA^* \cos(\omega_0 k + \varphi) \cos(\omega_0 l + \varphi)\} + \sigma_w^2 \delta[k-l] =$$

$$|A|^2 E\left\{\frac{\cos(\omega_0(k-l))}{2}\right\} + \frac{|A|^2}{2} E\left\{\frac{\cos(\omega_0(k+l)+2\varphi)}{2}\right\} + \sigma_w^2 \delta[k-l]$$

$$\text{Αν } r_x[k, l] = \frac{A^2}{2} \cos(\omega_0(k-l)) + \sigma_w^2 \delta[k-l]$$

Η αυτοσυσχετιση εξαρτάται από το  $k-l$  αφού έχω WSS  
 στο χρόνο ανεξ. τμήν

Από το στοιχείο αυτό είναι να βρούμε το  $\langle x^2 \rangle$  το  $\langle y^2 \rangle$  και το  $\langle xy \rangle$  με τον DFT της αυτοσυσχετισμού

Από την  $y = k \cdot l$  κι έχω  $k(y) = \frac{A^2}{2} \cos(\omega_0 y) + \omega^2 \delta(y)$

$$P_{k(y)} = \pi \int_{-\infty}^{+\infty} [\delta(\omega' - \omega_0 - 2\pi k) + \delta(\omega' - \omega_0 + 2\pi k)] + \omega^2$$

## Άσκηση 2.4

α) Έχω  $x[k] = 17\left(-\frac{1}{3}\right)^{|k|} + 4\left(-\frac{1}{3}\right)^{|k-1|} + 4\left(-\frac{1}{3}\right)^{|k+1|}$

και για το πρώτο ισχύει  $P_x(z) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]z^{-k}$

Για τον όρο  $\left(-\frac{1}{3}\right)^{|k|}$ :  $\sum_{k=-\infty}^{+\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^{|k|} z^{-k} = \sum_{k=0}^{+\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^k z^{-k} + \sum_{k=-\infty}^0 \left(-\frac{1}{3}\right)^{-k} z^{-k} =$

$$\sum_{k=0}^{+\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^k z^{-k} + \sum_{k=0}^{+\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^k z^{-k} - 1 = \frac{2}{2+1/3} + \frac{1}{1+\frac{1}{3}z} - 1 = \frac{8/9}{\left(1+\frac{z^2}{3}\right)\left(1+\frac{z}{3}\right)}$$

Οι υπόλοιποι δύο όροι έχουν καυστερνίσεις που στο πεδίο  $z$  εκφράζονται ως  $z^{-1}$  και  $z$  αντίστοιχα οπότε τελικά θα έχω:

$$P_x(z) = \frac{8}{9} \frac{17+4z^{-1}+4z}{\left(1+\frac{z^2}{3}\right)\left(1+\frac{z}{3}\right)} = \frac{8}{9} \frac{(1+4z)(1+4z^{-1})}{(1+z^2/3)(1+z/3)}$$

β) Έστω  $z=e^{j\omega}$  και πάρνω

$$P_x(e^{j\omega}) = \frac{8}{9} \frac{(1e^{j\omega}+1)(1+4e^{-j\omega})}{(1+e^{-j\omega}/3)(1+e^{j\omega}/3)} = \frac{8}{9} \frac{(17+4e^{-j\omega}+4e^{j\omega})}{\left(1+\frac{1}{9}+e^{j\omega}+\frac{e^{-j\omega}}{3}\right)}$$

$$4 \frac{17+8\cos\omega}{5+3\cos\omega}$$

γ) Έχω  $P_x(z) = \frac{8}{9} \frac{(4z+1)(1+4z^{-1})}{(1+z^2/3)(1+z/3)}$

Για τη φασματική παραγοντοποίηση θέλω να πάρω την  $P_x(z)$  στη μορφή  $P_x(z) = \omega^2 H(z) H^*(1/z^*)$ ,  $H(z)$  αμμοίο και ελάχιστη φάση, δηλαδή δεν έχει μηδενικά και πόλους εκτός του μοναδιαίου κύκλου.

$$P_x(z) = \frac{8}{9} \frac{4z+1}{1+z/3} \frac{(4z^{-1}+1)}{1+z^{-1}/3}, \quad H(z) = \frac{2\sqrt{2}}{3} \frac{(4z+1)}{(3z+1)} \text{ min phase ωστήρι}$$



Η  $P_x(z)$  είναι κανονική διαδικασία αφού μπορεί να παραχθούν τυίγχει με αυτόν τον τρόπο, άρα μπορεί να παραχθεί από το ψηφιακό φίλτρο με μεταβλητότητα  $\sigma^2=1$  με το φίλτρο  $H(z)$

### Άσκηση 25

ΟΙ) Γενικός τύπος εξίσωσης διαφωρών που δηλώνει μια ΑΒΙΔΙ στοχαστική ανεξίτη είναι:

$$x[n] = \sum_{k=1}^p \alpha_k x[n-k] + b[u]u[n]$$

Έχω  $x[n] = 0,4x[n-1] + u[n]$ , άρα  $p=1$ ,  $\alpha_1=0,4$   $b[u]=1$

Η ανεξίτη αυτή προκύπτει από φίλτρο με απόκριση ως εξής:

$$H(z) = \frac{b(z)}{1 - \sum_{k=1}^p \alpha_k z^{-k}} = \frac{1}{1 - 0,4z^{-1}}$$

Για το φάσμα ισχύος:

$$P_x(z) = \sigma_u^2 |H(z)|^2$$

Έτω  $z = e^{j\omega}$  και παίρνω

$$H(e^{j\omega}) = \frac{1}{1 - 0,4e^{-j\omega}} = \frac{1}{e^{-j\omega/2} (e^{j\omega/2} - 0,4e^{-j\omega/2})} = \frac{1}{0,8e^{-j\omega/2} j \sin(\omega/2) + 0,6}$$

$$|H(e^{j\omega})|^2 = \frac{1}{|0,8e^{-j\omega/2} j \sin(\omega/2) + 0,6|^2} = \frac{1}{|0,4j \sin(\omega/2) + 0,3(1 - \cos \omega)|^2}$$

$$\frac{1}{(1 - 0,4 \cos \omega + 0,4 \sin^2 \omega)^2} = \frac{1}{(1 - 0,4 \cos \omega)^2 + 0,16 \sin^2 \omega}$$

$$\frac{1}{1 - 0,8 \cos \omega + 0,16 (\sin^2 \omega + \cos^2 \omega)} = \frac{1}{1,16 - 0,8 - \left( \frac{e^{j\omega} + e^{-j\omega}}{2} \right)} \stackrel{z=e^{j\omega}}{=} \frac{1}{1,16 - 0,8 - \frac{z + z^{-1}}{2}}$$

$$\frac{1}{1,16 - 0,4(z^{-1} + z)}$$

$$\text{Apa } P_x(z) = \omega^2 |H(z)|^2 = \frac{\omega^2}{1,16 - 0,4(z^{-1} + z)} = \frac{2}{-0,4z^2 + 1,16z - 0,4}$$

6) Μετασχηματίζω ανατροφέα κατά 2 ώστε βρισκω το  $K[K]$

$$P_x(z) = \frac{2}{-0,4z^2 + 1,16z - 0,4} \Rightarrow \frac{P_x(z)(-0,4)}{2} = \frac{1}{(z-2,5)(z-0,4)}$$

$$\frac{1}{(z-0,4)(z-2,5)} = \frac{A}{z-0,4} + \frac{B}{z-2,5} \Rightarrow$$

$$\frac{1}{(z-0,4)(z-2,5)} = \frac{(A+B)z - 2,5A - 0,4B}{(z-0,4)(z-2,5)}$$

$$\left. \begin{array}{l} A=B \\ 2,5A + 0,4B = -1 \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} A = -10/21 \\ B = 10/21 \end{array}$$

$$\text{Τελικά } P_x(z) = \frac{10}{21} \frac{(-0,4)z}{z-0,4} + \frac{10}{21} \frac{(-0,4)z}{z-2,5} = \frac{25}{21} \left( \frac{1}{1-0,4z^{-1}} - \frac{1}{1-2,5z^{-1}} \right)$$

$$0,4 < |z| < 2,5$$

$$\text{Αρα } K[K] = \frac{25}{21} (0,4^K u[K] + 2,5^K u[-K-1])$$

$$\sigma_x^2 = \bar{x}^2 - (\bar{x})^2 = K(0) = \frac{25}{21}$$

$$g) \quad K[K] + \sum_{k=1}^p a[k] K[K-k] = \omega^2 |b(0)|^2 \delta[K], \quad K \geq 0$$

$$K[K] + a[1] K[K-1] = \omega^2 |b(0)|^2 \delta[K], \quad K \geq 0$$

Για  $k=0$   $x(0) - 0,4 x(-1) = 1 \Rightarrow$   <sup>$x(-1) = x(-1)$</sup>

$$x(0) - 0,4 x(1) = 1$$

Για  $k=1$ :  $x(1) - 0,4 x(0) = 0 \Rightarrow x(1) = 0,4 x(0)$

Οπότε  $x(0) - 0,16 x(0) = 1 \Rightarrow x(0) = \frac{1}{1-0,16}$

Για  $k=2$   $x(2) = 0,4 x(1) = 0,16 x(0)$

Για  $k=3$   $x(3) = 0,4 x(2) = 0,064 x(0)$

Επαγωγικά:  $x(k) = 0,4 x(k-1) = 0,4^k x(0), k > 0$

Από γενικά  $x(k) = (-0,4)^k x(0)$

$$x(k) = \frac{b^2(0)}{1-0^2(1)} (-0,4)^k \Rightarrow$$

$$x(k) = \frac{0,4^k}{1-0,16} = \frac{25}{21} 0,4^k, k \geq 0$$

$x(k) = x(-k)$  οπότε  $x(k) = \frac{25}{21} 0,4^{|k|}$

$$x(k) = \frac{b^2(0) (-0,4)^k}{1-0^2(1)}^k$$

και με τους δυο τρόπους καταφτάω στο ίδιο  $x(k)$



## Άσκηση 2.6

a)  $x[n] = 0,9 x[n-1] + \eta[n], \quad \sigma_\eta^2 = 0,76$   
 $p=1 \quad b[0]=1 \quad a[1]=-0,9$

Υπόθεση Walkers:  $\epsilon$  γνωστός:  $x_k(k) + a[1]x_k(k-1) = \sigma_\eta^2 |b[0]|^2 \delta(k)$

$$\left. \begin{aligned} k=1: & x_k(1) + a[1]x_k(0) = 0 \\ k=0: & x_k(0) + a[1]x_k(1) = \sigma_\eta^2 |b[0]|^2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow x_k(0) = \frac{\sigma_\eta^2 |b[0]|^2}{1-a[1]^2}$$

Οπότε με την παραπάνω σχέση έχω  $x_k(k) = \frac{\sigma_\eta^2 |b[0]|^2}{1-a[1]^2} (-a[1])^k$

Οπότε για τη σταθισμένη αρέθιση έχω:

$$x_k(k) = \frac{0,76}{0,19} (0,9)^{|k|} = 4(0,9)^{|k|}$$

$$y_k(k) = x_k(k) + v_k(k) = 4(0,9)^{|k|} + \delta(k), \quad (\sigma_v^2 = 1)$$

Εφόσον  $x, v$  σταθισμένα

b)

$$[R_x + \sigma_v^2 I]w = r_{xy}, \quad r_{xy}(k) = x_k(k+1)$$

$$\begin{bmatrix} 4+1 & 3,6 \\ 3,6 & 4+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_k(1) \\ x_k(2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3,6 \\ 3,24 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 5 & 3,6 \\ 3,6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3,6 \\ 3,24 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,526246 \\ 0,2641 \end{bmatrix}$$

$$w(2) = w(0) + w(1)2^{-1} = 0,526246 + 0,26412^{-1}$$

$$\text{Άρα } w(n) = w(0)\delta[n] + w(1)\delta[n-1] = 0,526246\delta[n] + 0,2641\delta[n-1]$$

$$J_{\min} = x_k(0) - w(0)x_k(1) - w(1)x_k(2) \approx 1,233$$

γ)

$$\begin{bmatrix} k_x(0)+6z^2 & k_x(1) & k_x(2) \\ k_x(1) & k_x(0)+6z^2 & k_x(1) \\ k_x(2) & k_x(1) & k_x(0)+6z^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \\ w(2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_x(1) \\ k_x(2) \\ k_x(3) \end{bmatrix} = 1$$

$$\begin{bmatrix} 5 & 3,6 & 3,24 \\ 3,6 & 5 & 3,6 \\ 3,24 & 3,6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \\ w(2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3,6 \\ 3,24 \\ 2,916 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} w(0) \\ w(1) \\ w(2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,497 \\ 0,212 \\ 0,108 \end{bmatrix}$$

$$w(2) = w(0) + w(1)z^{-1} + w(2)z^{-2} = 0,497 + 0,212z^{-1} + 0,108z^{-2}$$

$$w[n] = 0,497\delta[n] + 0,212\delta[n-1] + 0,108\delta[n-2]$$

$$J_{\min} = k_x(0) - \sum_{k=0}^2 w(k)k_x(k) \approx 1,207$$

Βλέπω πως  $J_{\min} < J_{\min}$ , τράβηξα λοιπόν κωδικό εφόσον χρησιμοποιώ περισσότερα μετρίσματα δείγματα έχω πιο ακριβή πρόβλεψη ανενός μικρότερο μέσο τετραγωνικό σφάλμα. Όσο αυξάνεται η τάξη του φίλτρου τόσο ελαττώνεται το μέσο τετραγωνικό σφάλμα