Kod från teorikompendiet, exempel 13.5

t = 0:0.001:2;

x\_storn = sin(2\*pi\*50.\*t); % Skapa störning 50 Hz

x\_storn2 = 0.6\*sin(2\*pi\*50.5.\*t + pi/7); % Skapa approx. av störningen

x\_signal = sin(2\*pi\*30.\*t); % Skapa signal 30 Hz

x\_bland =x\_storn + x\_signal; % Blanda

P = con2seq(x\_storn2); % Indata till adaptivt filter

T = con2seq(x\_bland); % Önskade data (”target”)

pr = [-1 1];

s = 1;

id = [0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10]; % Fördröjningar, 10 stycken, ej 11 !!

lr = 0.01;

net = newlin(pr, s, id, lr);

Pi = {0 0 0 0 0 0 0 0 0 0}; % Obs 10 stycken

passes = 30;

for i = 1:passes;

[net,y,e,Pf,Af,tr] = adapt(net,P,T,Pi); % Adaptera, tar lite tid !!

end

Komplettera med utskriftsraderna:

subplot(311); plot(t(1:500),x\_signal(1:500)); grid;

subplot(312); plot(t(1:500),x\_bland(1:500)); grid;

subplot(313); plot(t(1:500),[e{1:500}]); grid;