Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e densità spettrale di potenza; processi stocastici stazionari

Valentino Liberali

Dipartimento di Fisica Università degli Studi di Milano valentino.liberali@unimi.it



Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 1 / 22

Contenuto

- Correlazione e covarianza
- Stazionarietà in senso stretto
- Stazionarietà di ordine n
- Stazionarietà in senso lato
- Proprietà dei p.s. stazionari
- Densità spettrale di potenza
- Processi stazionari filtrati

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 2 / 22

Crosscorrelazione

La densità di probabilità incrociata

$$f_{XY}(x,y;t_1,t_2) = \frac{\partial^2 F_{XY}(x,y;t_1,t_2)}{\partial x \partial y}$$

è importante perché entra nel calcolo della correlazione e della covarianza tra processi stocastici.

La crosscorrelazione (o correlazione incrociata, o semplicemente **correlazione**) di due processi stocastici X(t) e Y(t) è il valor medio del prodotto delle v.a. $X(t_1)Y(t_2)$:

$$R_{XY}(t_{1}, t_{2}) \equiv E(X(t_{1})Y(t_{2})) =$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} xyf_{XY}(x, y; t_{1}, t_{2})dxdy$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 3 / 22

Autocorrelazione

L'autocorrelazione di un processo stocastico X(t) è la correlazione di X(t) con sé stesso:

$$R_{XX}(t_1, t_2) \equiv E(X(t_1)X(t_2)) =$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} x_1 x_2 f_{XX}(x_1, x_2; t_1, t_2) dx_1 dx_2$$

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 4 / 22

Crosscovarianza e autocovarianza

La crosscovarianza (o crosscovarianza incrociata, o semplicemente **covarianza**) di due processi stocastici X(t) e Y(t) è la correlazione delle differenze tra i processi e i loro valori medi:

$$C_{XY}(t_1, t_2) \equiv E((X(t_1) - m_X(t_1))(Y(t_2) - m_Y(t_2))) =$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} (x - m_X(t_1))(y - m_Y(t_2))f_{XY}(x, y; t_1, t_2)dxdy$$

L'autocovarianza di un processo stocastico X(t) è:

$$C_{XX}(t_1, t_2) \equiv E((X(t_1) - m_X(t_1))(X(t_2) - m_X(t_2))) =$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} (x_1 - m_X(t_1))(x_2 - m_X(t_2))f_{XX}(x_1, x_2; t_1, t_2)dx_1dx_2$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 5 / 22

Autocovarianza e autocorrelazione

Dal confronto tra le definizioni di $C_{XX}(t_1, t_2)$ e $R_{XX}(t_1, t_2)$, si vede immediatamente che:

$$C_{XX}(t_1, t_2) = R_{XX}(t_1, t_2) - m_X(t_1)m_X(t_2)$$

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 6 / 22

Stazionarietà in senso stretto

Un processo stocastico si dice stazionario (in senso stretto) quando tutti i suoi momenti sono **indipendenti dal tempo** t.

Se tutte le funzioni densità di probabilità, per qualsiasi ordine n, sono indipendenti dal tempo, allora il processo è stazionario (in senso stretto).

$$f_X(x_1, x_2,..., x_n; t_1 + \Delta t, t_2 + \Delta t,..., t_n + \Delta t) =$$

= $f_X(x_1, x_2,..., x_n; t_1, t_2,..., t_n)$ per $\forall n, \forall \Delta t$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 7 / 22

Stazionarietà di ordine n

Un processo stocastico si dice **stazionario di ordine** *n* quando **tutti i suoi** momenti di ordine $k \le n$ sono **indipendenti dal tempo** t.

Se le funzioni densità di probabilità per tutti gli ordini $k \le n$ sono indipendenti dal tempo, allora il processo è stazionario di ordine n.

$$f_X(x_1, x_2, ..., x_k; t_1 + \Delta t, t_2 + \Delta t, ..., t_k + \Delta t) =$$

= $f_X(x_1, x_2, ..., x_k; t_1, t_2, ..., t_k)$ per $\forall k \le n, \forall \Delta t$

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 8 / 22

Stazionarietà in senso lato

In generale, la stazionarietà in senso stretto è una proprietà difficile da verificare (tranne che per pochi processi).

Di conseguenza, ci si accontenta di una definizione meno restrittiva.

Un processo stocastico si dice stazionario in senso lato quando la media è indipendente dal tempo t e l'autocorrelazione dipende solo dalla differenza $\tau = t_1 - t_2$:

$$m_X(t) = m_X$$

 $R_{XX}(t_1, t_2) = R_{XX}(t_1 - t_2) = R_{XX}(\tau)$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 9 / 22

Covarianza di p.s. stazionari

Per tutti i processi stocastici stazionari (almeno in senso lato), m_X non dipende da $t \in R_{XX}$ dipende solo da $\tau = t_1 - t_2$.

Di conseguenza l'autocovarianza del processo stocastico X(t) è:

$$C_{XX}(t_1, t_2) = R_{XX}(t_1, t_2) - m_X(t_1)m_X(t_2)$$

= $R_{XX}(\tau) - m_X^2$
= $C_{XX}(\tau)$

e quindi anche l'autocovarianza dipende solo da $\tau = t_1 - t_2$.

In modo analogo, si ricava la crosscovarianza di di due processi stocastici stazionari X(t) e Y(t):

$$C_{XY}(t_1, t_2) = C_{XY}(\tau) = R_{XY}(\tau) - m_X m_Y$$

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 10 / 22

Densità spettrale di potenza (1/2)

Per tutti i processi stocastici stazionari (almeno in senso lato) si definisce la densità spettrale di potenza $S_{XX}(f)$, che è la trasformata di Fourier dell'autocorrelazione $R_{XX}(\tau)$:

$$S_{XX}(f) = \mathcal{F}(R_{XX}(au)) = \int_{-\infty}^{+\infty} R_{XX}(au) \mathrm{e}^{-j2\pi f au} d au$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 11 / 22

Densità spettrale di potenza (2/2)

La densità spettrale di potenza incrociata $S_{XY}(f)$ di due processi stocastici stazionari X(t) e Y(t) è: la trasformata di Fourier della crosscorrelazione $R_{XY}(\tau)$:

$$S_{XY}(f) = \mathcal{F}(R_{XY}(\tau)) = \int_{-\infty}^{+\infty} R_{XY}(\tau) e^{-j2\pi f \tau} d\tau$$

Bisogna ricordare che $R_{XY}(\tau) = R_{YX}^*(-\tau)$; di conseguenza, nel caso generale, $S_{XY}(f) \neq S_{YX}(f)$.

Si ha l'uguaglianza delle due densità spettrali di potenza incrociate $S_{XY}(f) = S_{YX}(f)$ solo se $R_{XY}(\tau)$ è reale e pari.

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 12 / 22

Proprietà

• Somma di due p.s.: Z(t) = X(t) + Y(t)L'autocorrelazione è:

$$R_{ZZ}(\tau) = R_{XX}(\tau) + R_{XY}(\tau) + R_{YX}(\tau) + R_{YY}(\tau)$$

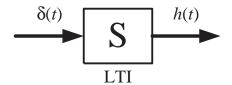
• Prodotto di due p.s.: $Z(t) = X(t) \cdot Y(t)$ In generale, l'autocorrelazione $R_{ZZ}(\tau)$ non può essere espressa come combinazione delle correlazioni.

Tuttavia, se X(t) e Y(t) sono tra loro **indipendenti**, allora

$$R_{ZZ}(\tau) = R_{XX}(\tau) \cdot R_{YY}(\tau)$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 13 / 22

Filtraggio



Applicando all'ingresso di un sistema LTI il processo stocastico X(t), l'uscita è il processo stocastico Y(t) dato da:

$$Y(t) = X(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} X(\tau) \cdot h(t - \tau) d\tau$$

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 14 / 22

Media di un p.s. filtrato

Il valor medio di Y(t) è:

$$E(Y) = \int_{-\infty}^{+\infty} E(X(t-\tau)) \cdot h(\tau) d\tau$$
$$= E(X) \cdot \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) d\tau$$
$$= E(X) \cdot H(0)$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 15 / 22

Autocorrelazione di un p.s. filtrato

La correlazione incrociata tra Y(t) e X(t) è:

$$R_{YX}(\tau) = R_{XX}(\tau) * h(\tau)$$

mentre

$$R_{XY}(\tau) = R_{XX}(\tau) * h^*(-\tau)$$

e l'autocorrelazione dell'uscita è:

$$R_{YY}(\tau) = R_{XY}(\tau) * h(\tau) = R_{XX}(\tau) * h^*(-\tau) * h(\tau)$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 16 / 22

Spettro di potenza di un p.s. filtrato

Dalle relazioni tra le correlazioni, risulta:

$$S_{XY}(f) = S_{XX}(f) \cdot H^*(f)$$

$$S_{YX}(f) = S_{XX}(f) \cdot H(f)$$

e quindi la densità spettrale di potenza di un processo stocastico filtrato è:

$$S_{YY}(f) = S_{XX}(f) \cdot |H(f)|^2$$

Valentino Liberali (UniMI)

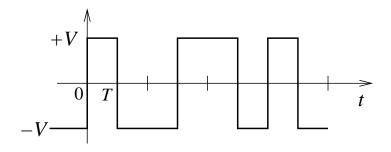
Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011

17 / 22

Trasmissione seriale di dati binari

La trasmissione di dati binari su una linea seriale può essere modellizzata con un processo stocastico.

Scegliendo a caso un file, abbiamo una successione di bit da trasmettere. Nell'ipotesi che i bit 1 e 0 abbiano la stessa probabilità e siano fra loro indipendenti, se la durata di trasmissione del bit è T, il bit 1 viene codificato con un livello di tensione +V e il bit 0 con un livello di tensione -V, una funzione campione del processo stocastico è:



Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011

18 / 22

Proprietà della trasmissione binaria (1/4)

Il processo stocastico è:

$$V(t) = V[n]$$
 per $nT \le t < (n+1)T$

V[n] è una variabile aleatoria discreta, che può assumere i valori +V e -V(entrambi con probabilità $\frac{1}{2}$).

Vogliamo determinare:

- la densità di probabilità del primo ordine $f_V(v;t)$;
- il valor medio $m_V(t)$;
- l'autocorrelazione $R_{VV}(t_1, t_2)$.

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 19 / 22

Proprietà della trasmissione binaria (2/4)

La funzione cumulativa di distribuzione è:

$$F_V(v;t) = egin{cases} 0 & ext{se } v < -V \ rac{1}{2} & ext{se } -V < v < +V \ 1 & ext{se } v > +V \end{cases}$$

In forma compatta: $F_V(v;t) = \frac{1}{2}u(v+V) + \frac{1}{2}u(v-V)$ Derivando rispetto a v:

$$f_V(v;t) = \frac{1}{2}\delta(v+V) + \frac{1}{2}\delta(v-V)$$

che è indipendente da t

 $\longrightarrow V(t)$ è stazionario di ordine 1

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011

Proprietà della trasmissione binaria (3/4)

Poiché V(t) è un processo stazionario di ordine 1, il valor medio è costante:

$$m_{V} = \int_{-\infty}^{\infty} v f_{V}(v;t) dv$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} v \left(\frac{1}{2}\delta(v+V) + \frac{1}{2}\delta(v-V)\right) dv$$

$$= -\frac{1}{2}V + \frac{1}{2}V = 0$$

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 21 / 22

Proprietà della trasmissione binaria (4/4)

Per il calcolo dell'autocorrelazione $R_{VV}(t_1, t_2)$, consideriamo separatamente due

• t_1 e t_2 appartengono allo stesso intervallo n:

$$R_{VV}(t_1, t_2) = E((V(t_1)V(t_2)) = E((V[n])^2) = V^2$$

• t_1 e t_2 appartengono a due intervalli diversi k e n:

$$R_{VV}(t_1, t_2) = E((V(t_1)V(t_2)) = E(V[k]V[n]) = E(V[k])E(V[n]) = 0$$

Quindi l'autocorrelazione non dipende solo da $\tau = t_1 - t_2$, ma dipende sia da t_1 sia

 $\longrightarrow V(t)$ non è stazionario in senso lato.

Valentino Liberali (UniMI)

Teoria dei Segnali – Covarianza, correlazione e p.s.d.; p.s. stazionari – 10 gennaio 2011 22 / 22