

assignment3

zxren0102

December 2022

第 1 题:

证明:

因为 X 是严格高斯白噪声, 因此有:

$$E[X_n] = 0, Cov(X_m, X_n) = \begin{cases} \sigma^2, m = n \\ 0, m \neq n \end{cases} \quad (1)$$

因此对任意的 τ , (X_1, X_2, \dots, X_n) 与 (X_1, X_2, \dots, X_n) 服从相同的正态分布。

因此 X 是严格平稳过程。

第 2 题:

证明:

因为 B^{0, σ^2} 是布朗运动, 因此 $X_t^u = B_{t+u}^{0, \sigma^2} - B_t^{0, \sigma^2}$ 也是布朗运动, 因此有:

$$X_t^u \sim N(0, u\sigma^2) \quad (2)$$

且有:

$$m_X(t) = 0, R_X(t, s) = E[\overline{X}_t^u X_s^u] = \begin{cases} \sigma^2, t = s \\ u\sigma^2, t \neq s \end{cases} \quad (3)$$

所以 X^u 是平稳过程。又因为 X^u 是正态过程, 因此 X^u 为严平稳过程。

第 4 题:

证明:

$$\begin{aligned} m_Y(t) &= E[X_{t+1} - X_t] = 1 + 3(t+1) - (1 + 3t) = 3 \\ R_Y(t, t+\tau) &= E[(X_{t+1} - X_t)(X_{t+\tau+1} - X_{t+\tau})] \\ &= E[X_{t+1}X_{t+\tau+1}] + E[X_tX_{t+\tau}] - E[X_{t+1}X_{t+\tau}] - E[X_tX_{t+\tau+1}] \\ &= 2R_X(\tau) - R_X(\tau-1) - R_X(\tau+1) \\ &= 2e^{-\lambda|\tau|} - e^{-\lambda|\tau-1|} - e^{-\lambda|\tau+1|} \end{aligned} \quad (4)$$

随机过程 Y 的平稳性得证。

第 6 题:

解:

由题意得:

$$R_{A_i}(t, t) = E^2[A_i] + D[A_i] = a_i^2 + \sigma_i^2 \quad (5)$$

$$\begin{aligned}
m_X(t) &= E[A_1 + A_2 t] = a_1 + a_2 t \\
R_X(t, t + \tau) &= E[(A_1 + A_2 t)(A_1 + A_2(t + \tau))] \\
&= E[A_1^2] + E[A_2^2]t(t + \tau) + E[A_1 A_2](2t + \tau) \\
&= a_1^2 + \sigma_1^2 + (a_2^2 + \sigma_2^2)t(t + \tau) + a_1 a_2(2t + \tau)
\end{aligned} \tag{6}$$

由上式可知, 因为 $E[A_2^2] = a_2^2 + \sigma_2^2 > 0$, 因此 $R_X(t, t + \tau)$ 是随时间 t 变化, 因此 X 不是平稳过程。

第 13 题:

解:

因为:

$$\begin{aligned}
m_X &= E[A] \cos t + E[B] \sin t = 0 \\
R_X(t, t + \tau) &= E[\overline{X}_t X_{t+\tau}] \\
&= E[(\overline{A} \cos t + \overline{B} \sin t)(A \cos(t + \tau) + B \sin(t + \tau))] \\
&= E[\overline{A} A] \cos t \cos(t + \tau) + E[\overline{B} B] \sin t \sin(t + \tau) \\
&= \sigma^2 (\cos t \cos(t + \tau) + \sin t \sin(t + \tau)) \\
&= \sigma^2 \cos(\tau)
\end{aligned} \tag{7}$$

因此 X 为平稳过程。又因为:

$$\begin{aligned}
\langle X_t \rangle &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T (A \cos(t + \tau) + B \sin(t + \tau)) dt = 0 = m_X \\
\langle \overline{X}_t X_{t+\tau} \rangle &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T (\overline{A} \cos t + \overline{B} \sin t)(A \cos(t + \tau) + B \sin(t + \tau)) dt \\
&= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \overline{A} A \frac{\cos \tau + \cos(2t + \tau)}{2} + \overline{B} B \frac{\cos \tau - \cos(2t + \tau)}{2} + \\
&\quad \overline{A} B \frac{\sin \tau + \sin(2t + \tau)}{2} + \overline{B} A \frac{\sin(2t + \tau) - \sin \tau}{2} dt \\
&= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T (\overline{A} A + \overline{B} B) \frac{\cos \tau}{2} + (\overline{A} B - \overline{B} A) \frac{\sin \tau}{2} dt \neq R_X(\tau)
\end{aligned} \tag{8}$$

因此 X 的均值函数符合各态历经性, 而相关函数则不然。

第 14 题:

解:

因为 $s(t)$ 是周期为 T_0 的函数, 因此有:

$$\begin{aligned}
m_X(t) &= E[X_t] = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} s(t + \Theta) d\Theta = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} s(t) d\Theta \\
R_X(t, t + \tau) &= E[\overline{X}_t X_{t+\tau}] \\
&= \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} \overline{s}(t + \Theta) s(t + \tau + \Theta) d\Theta \\
&= \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} \overline{s}(\Theta) s(\tau + \Theta) d\Theta
\end{aligned} \tag{9}$$

因此 X 为平稳过程，又由于：

$$\langle X_t \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T s(t + \Theta) dt \in [A, B] \quad (10)$$

其中：

$$A = \min\left(\frac{\lfloor 2T/T_0 \rfloor}{2T} \int_0^{T_0} s(t) dt, \frac{\lceil 2T/T_0 \rceil}{2T} \int_0^{T_0} s(t) dt\right), B = \max\left(\frac{\lfloor 2T/T_0 \rfloor}{2T} \int_0^{T_0} s(t) dt, \frac{\lceil 2T/T_0 \rceil}{2T} \int_0^{T_0} s(t) dt\right) \quad (11)$$

又因为：

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{\lfloor 2T/T_0 \rfloor}{2T} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{\lceil 2T/T_0 \rceil}{2T} = \frac{1}{T_0} \quad (12)$$

由夹逼准则可知，

$$\langle X_t \rangle = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} s(t) dt = m_X \quad (13)$$

同理可得：

$$\langle \bar{X}_t X_{t+\tau} \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \bar{s}(t + \Theta) s(t + \tau + \Theta) dt = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} \bar{s}(\Theta) s(\tau + \Theta) d\Theta = R_X(\tau) \quad (14)$$

因此 X 为各态历经过程。