## 第二次仿真作业

**背景**: 电子设备接受到的信号往往受到噪声干扰,实际接收到的信号一般可以简化表示为:

$$y(n) = x(n) + w(n)$$

其中 x(n)为无噪声信号,w(n)为白噪声。在接收到信号 y(n)时,利用  $y(l)\sim y(n)$ , (0<=l<=k<=n) 的 n-l+1 长度的时间序列对 x(n)进行估计的操作被称为滤波。

**题目**:  $\frac{\diamond}{l} = 0$ ,利用循环神经网络,分别对以下三种信号:

正弦信号:  $y(n) = \sin(n\pi/10 + \varphi) + w(n)$ ,  $\varphi$  为随机初始相位;

**方波信号**:  $y(n) = R_{20}(n+t) + w(n)$ ,  $R_{20}(n)$ 表示周期为 20 的方波信号,t 为随机初始相位;

**AR(2)**信号: x(n) = 1.74x(n-1) + 0.81x(n-2) + v(n), x(-1) = x(0) = 0, y(n) = x(n) + w(n), 其中 v(n)是高斯白噪声,并且和 w(n)独立;

1)进行滤波,对比三种信号的滤波效果,并说明产生差异的原因; 2)将正弦信号和方波信号的周期分别放大为之前的 2 和 3 倍,重新训练模型并对信号进行滤波,对比滤波的结果和未放大之前有何区别,试解释原因; 3)将以上三种信号噪声 w(n)的标准差分别放大为之前的 2 倍和 3 倍,重新训练模型并对信号进行滤波,对比滤波结果和未放大之前有何区别,试解释原因; 4)如果不采用循环神经网络而采用普通的深度神经网络(即 l=n),能否实现对信号的滤波?请通过实验进行说明(只需以正弦信号为例); 5)(选做)对以上 AR(2)信号的估计还可以通过卡尔曼滤波实现,请对比利用卡尔曼滤波的结果和利用循环神经网络滤波的结果,二者有何差异?并解释可能原因。

说明:1)请在 tensorflow 平台上实现所有过程,推荐使用的循环神经网络为 LSTM; 2)简单起见,本实验假设所有信号长度固定为 300 点; 3)三种信号的生成和相 关参数设置,请参见代码 signal.py; 4)训练数据集和测试数据集合大小自行决 定,在实验报告中说明; 5)衡量滤波结果优劣的指标可以为均方误差以及直观 的图示等; 6)推荐使用 tensorflow 的网络参数保存和重载机制 tf.train.Saver(); 7)选做题中关于卡尔曼滤波的介绍和实现方法,请自行查阅相关文献。

**提交**: 1) 撰写简明并条理清晰的实验报告,将重点放在对实验结果的分析上; 2) 代码要有必要的注释,提交时打包,附运行说明。