



LMS和RLS算法的实现



主讲人 王亮亮



- 第一部分：作业题目
- 第二部分：批阅原则
- 第三部分：算法实现
- 第四部分：作业问题



LMS和RLS算法的实现

请大家编程实现基本LMS算法和RLS算法：

```
int conv(short* inputdata, long inputdata_length, double* rir, long rir_length, short* outputdata);
```

输入：input: 一个新的输入sample: $x(n)$
adapt_filter: 自适应滤波器buffer
filter_length: 自适应滤波器的阶数

输出：err: 滤波后的误差信号 $e(n)$
方法：分别用基本LMS算法、RLS算法实现自适应滤波过程
语言：C/C++

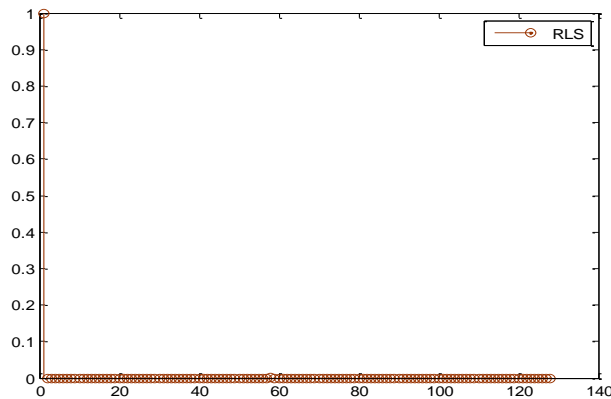
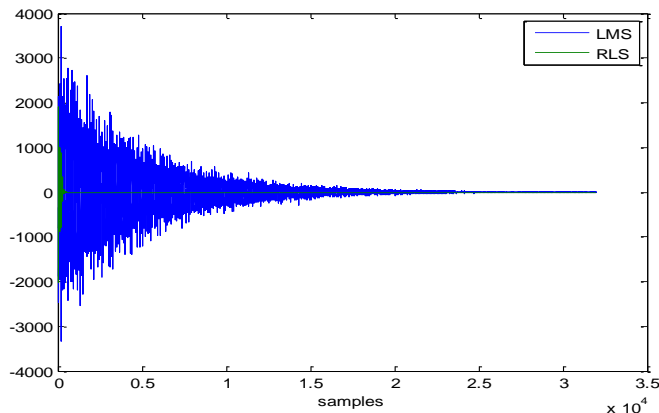
函数的调用，外层的语音数据和冲激响应函数，我们都已经准备好，请大家独立完成adapt_filt.cpp中的adapt_filtering这个核心函数。

为了简化问题，我们采用白噪声作为输入信号（audio.raw），并且令期望输出信号 $d(n)$ 等于输入信号。很显然，最优滤波器就是一个简单的delta函数，大家可以根据滤波器收敛后的系数判断算法实现的正确性。

- 第一部分：作业题目
- **第二部分：批阅原则**
- 第三部分：算法实现
- 第四部分：作业问题

批阅原则

- ✓ 实现LMS 和RLS 两种方法，代码输出结果没有问题：收敛结果符合预期（LMS 收敛慢，RLS 收敛快），大致检查代码无误-优秀
- ✓ 未实现核心代码-不合格



- 第一部分：作业题目
- 第二部分：批阅原则
- **第三部分：算法实现**
- 第四部分：作业问题

标准LMS算法执行流程：

1) 初始化 : $\mathbf{w}(0) = \mathbf{0}$ μ 是一个比较小的数

2) 对每一个时刻 n , 重复如下计算:

先验误差 : $\varepsilon(n) = d(n) - \mathbf{w}^T(n-1)\mathbf{x}(n)$

滤波器更新: $\mathbf{w}(n) = \mathbf{w}(n-1) + \mu\mathbf{x}(n)\varepsilon(n)$

后验误差 : $e(n) = d(n) - \mathbf{w}^T(n)\mathbf{x}(n)$

标准RLS算法的执行流程:

1) 初始化: $\mathbf{w}(0) = \mathbf{0}$, $\mathbf{P}(0) = \delta^{-1}\mathbf{I}$, δ 是一个很小的正数。

2) 对每一个时刻 n , 重复如下计算:

先验误差: $\varepsilon(n) = d(n) - \mathbf{w}^T(n-1)\mathbf{x}(n)$

增益向量: $\mathbf{k}(n) = \frac{\mathbf{P}(n-1)\mathbf{x}(n)}{\lambda + \mathbf{x}^T(n)\mathbf{P}(n-1)\mathbf{x}(n)}$

逆矩阵更新: $\mathbf{P}(n) = \frac{1}{\lambda} [\mathbf{P}(n-1) - \mathbf{k}(n)\mathbf{x}^T(n)\mathbf{P}(n-1)]$

滤波器更新: $\mathbf{w}(n) = \mathbf{w}(n-1) + \mathbf{k}(n)\varepsilon(n)$

- 查看输入输出结果
- Debug 工具
- 打印关键数据，与 Matlab/python 数据做对比

- 第一部分：作业题目
- 第二部分：批阅原则
- 第三部分：算法实现
- 第四部分：作业问题

- 滤波器不收敛

- ✓ 要根据输入数据选取LMS滤波器中的步长因子
- ✓ RLS中的协方差矩阵 P 初始化为一个对角矩阵，对角值需要合理的选取
- ✓ RLS算法中的遗忘因子选取不能太小

- RLS计算复杂度高

- ✓ 可以采用第三方矩阵计算库进行加速
- ✓ 可以选取合理的滤波器长度
- ✓ P 矩阵可以简化为对角矩阵（影响滤波器收敛性能）

- 滤波器输出

- ✓ 是否是一个delta函数
- ✓ delta函数中数值1的位置是滤波器第一位或者最后一位

- 代码实现

- ✓ 变量的初始化应该放在数据处理之前
- ✓ 要注意代码中的量化误差对滤波器性能的影响

在线问答

Q&A

感谢各位聆听
Thanks for Listening

