



Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

# Méréselmélet

(BMEVIMIM108)

## 1. Házi feladat

*Készítette:*

Sipos-Takáts Bence László  
T35NOC

Budapest, 2011.03.29

```
##### 1. Feladat - Wiener-Hopf mátrixok kiszámítása
```

```
% Paraméterek
```

```
p = 0.62;  
r = 0.98;  
q = 0.16;  
M = 230;  
N = 14;
```

```
db = 10000;
```

```
% Véletlen jel és szinusz előállítás, majd összeadása  
% (a véletlen jel ezzel a függvénnyel azonos teljesítményű, mint a sin)
```

```
v_0 = normrnd (0, 1/sqrt(2), 1, db);  
sin_fv = sin (pi/2.*0:(db-1));
```

```
v_n = v_0 + sin_fv;
```

```
% Digitálisan szűrjük
```

```
u_n = filter ([1-p^2], 0, [1, 0, -p^2], v_n);
```

```
% Szimuláljuk a rendszert
```

```
rdsz = tf ([1-r^2], 0, [1, 0, r^2], 1);  
y = lsim (rdsz, u_n);
```

```
% R és P mátrixok létrehozása
```

```
P = zeros(N,1);  
R = zeros(N,N);
```

```
R0 = (sum (u_n(N:M+N).*u_n(N:M+N))) / M;
```

```
for i = 1:N-1;  
    R1(i,1) = sum (u_n(N:M+N).*u_n(N-i:M+N-i)) / M;  
end
```

```
for i = 1:N  
    P(i,1) = sum (u_n(N-(i-1):M+N-(i-1)).*y(N:M+N)') / M;  
end
```

```
P  
R = toeplitz([R0; R1])
```

```
% W vektor meghatározása a Wiener-Hopf egyenlettel
```

```
W = inv(R)*P
```

```
% Az adaptálandó rendszer és a lineáris kombinátor kimenőjelének  
% idődiagramjának kiszámítása
```

```
y_kalap_n = zeros(1,db);  
for i = N:db  
    y_kalap_n(i) = u_n(i:-1:i-N+1)*W;  
end
```

```
figure(1)  
hold all  
plot(y(1:200), 'k')  
plot(y_kalap_n(1:200), 'r')
```

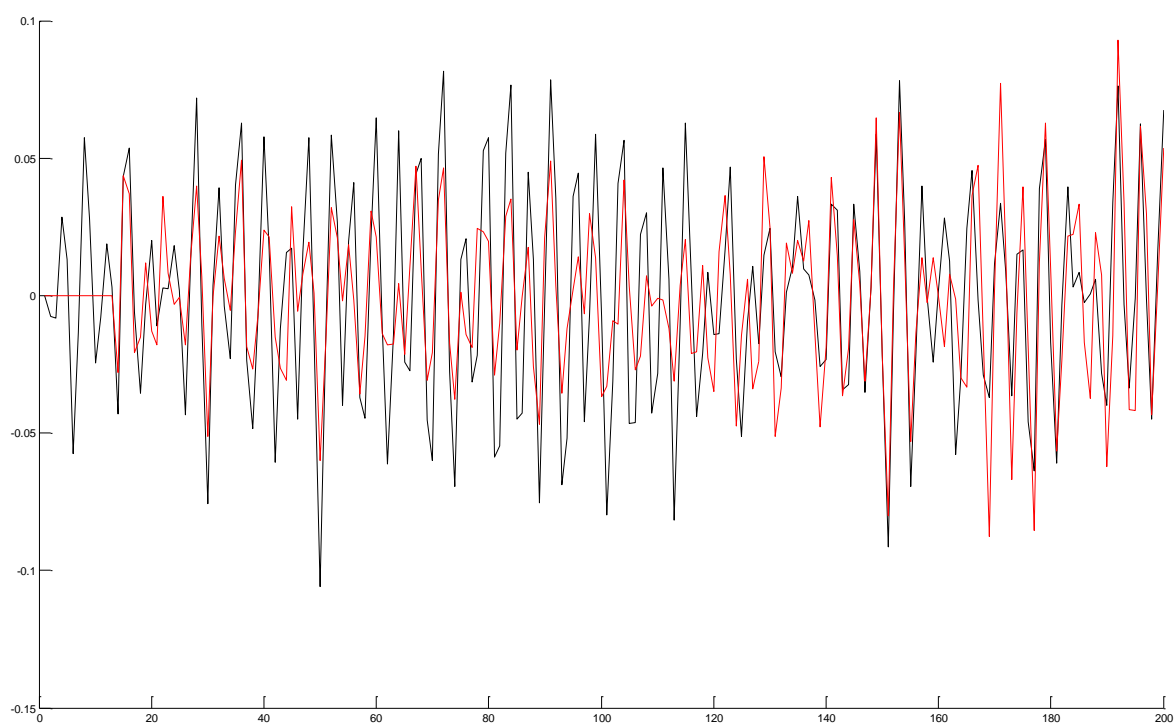
R= (első 7 oszlop)

0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128	0,1674
0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128
0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791
-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476
-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002
0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870
0,1674	0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315
0,1190	0,1674	0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870
0,0076	0,1190	0,1674	0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002
-0,1152	0,0076	0,1190	0,1674	0,0128	-0,0791	-0,1476
-0,1085	-0,1152	0,0076	0,1190	0,1674	0,0128	-0,0791
-0,0031	-0,1085	-0,1152	0,0076	0,1190	0,1674	0,0128
0,1318	-0,0031	-0,1085	-0,1152	0,0076	0,1190	0,1674
0,1363	0,1318	-0,0031	-0,1085	-0,1152	0,0076	0,1190

(második 7 oszlop)

0,1190	0,0076	-0,1152	-0,1085	-0,0031	0,1318	0,1363
0,1674	0,1190	0,0076	-0,1152	-0,1085	-0,0031	0,1318
0,0128	0,1674	0,1190	0,0076	-0,1152	-0,1085	-0,0031
-0,0791	0,0128	0,1674	0,1190	0,0076	-0,1152	-0,1085
-0,1476	-0,0791	0,0128	0,1674	0,1190	0,0076	-0,1152
0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128	0,1674	0,1190	0,0076
0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128	0,1674	0,1190
0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128	0,1674
0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791	0,0128
0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476	-0,0791
-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002	-0,1476
-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870	0,0002
0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315	0,0870
0,1674	0,0128	-0,0791	-0,1476	0,0002	0,0870	0,3315

P =	W=
0,0010	0,0049
0,0397	0,0084
-0,0010	-0,0012
-0,0416	-0,0080
-0,0019	-0,0046
0,0402	0,0044
0,0033	0,0048
-0,0363	0,0024
-0,0058	0,0002
0,0297	-0,0017
0,0080	-0,0044
-0,0262	-0,0025
-0,0034	0,0042
0,0205	0,0076



**1. ábra A rendszer(fekete) és a lineáris kombinátor(piros) kimeneti jelei**

```
%%%% 2. feladat - LMS eljárás
```

```
db2 = db/2;  
W_LMS = zeros(N,1);  
LMS_X= zeros(1,N);
```

```
% Mû megválasztása a  $0 < \mu < 1/(2 \cdot \lambda_{\max})$  alapján történt, hol az  $\lambda_{\max}$  az R  
% mátrix sajátértékeinek maximuma
```

```
mu_LMS = 1/ (100 * max (eig(R)));
```

```
% X, y, e megadása, W rekurzív függvénye
```

```
for i = N:(db2)  
    X = u_n(i:-1:i-N+1);  
    y_LMS(i) = X * W_LMS;  
    e(i) = y(i) - y_LMS(i);  
  
    W_LMS = W_LMS + 2*mu_LMS * e(i) * X';  
    W_LMS_vekt(:,i) = W_LMS;  
end
```

```
% Innentől a q-val csökkentett r értékkel futtatjuk ugyanúgy, ahogy előbb.
```

```
rdsz2=tf([1-(r-q)^2 0],[1 0 (r-q)^2],1);  
y2 = lsim(rdsz2,u_n);
```

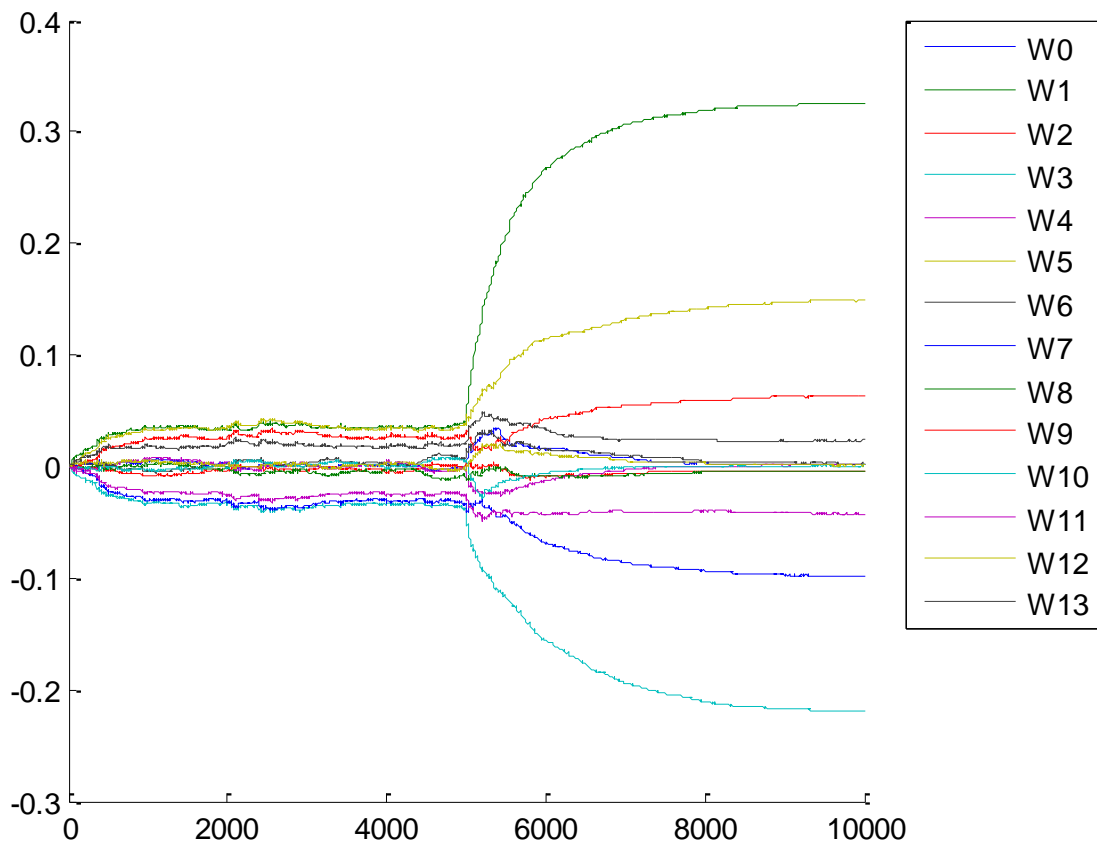
```
for i = db2+1:db  
    X = u_n(i:-1:i-N+1);  
    y_LMS(i) = X * W_LMS;  
    e(i) = y2(i) - y_LMS(i);  
  
    W_LMS = W_LMS + mu_LMS * e(i) * X';  
    W_LMS_vekt(:,i) = W_LMS;  
end
```

```
% Konvergencia diagram kirajzolása
```

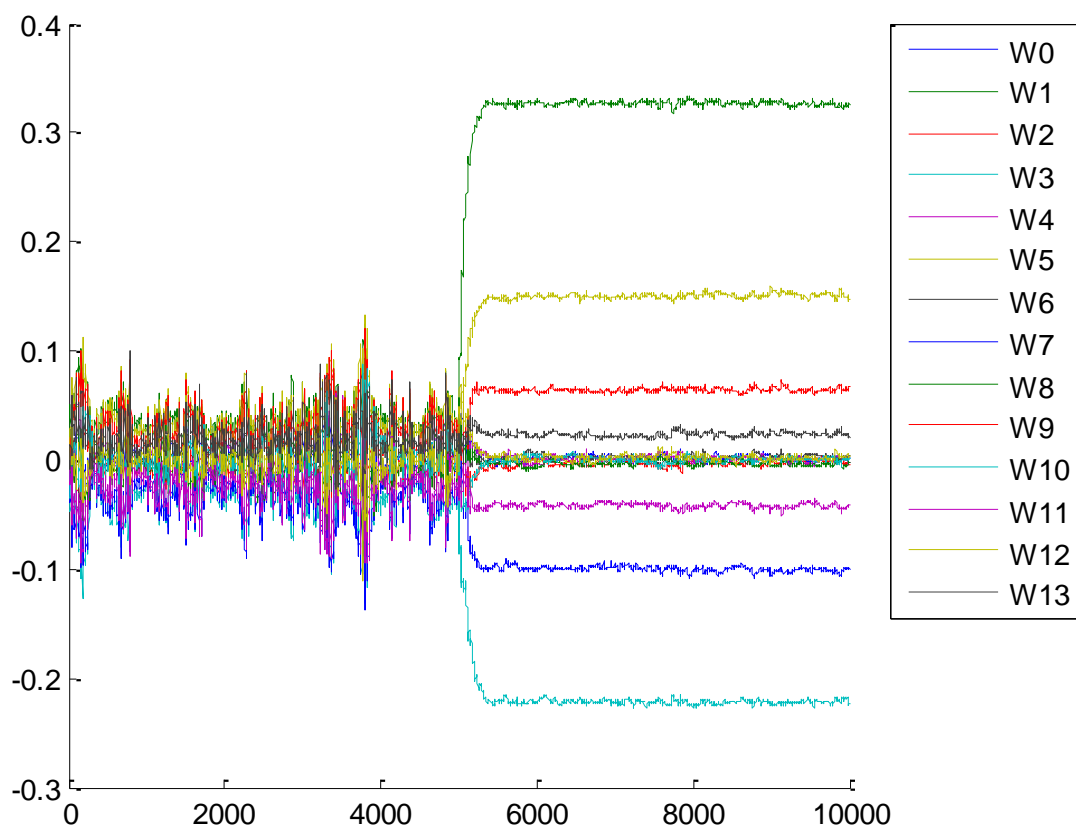
```
figure(2)  
hold all  
for i = 1:N  
    plot (W_LMS_vekt(i,:))  
end
```

```
legend  
( 'W0', 'W1', 'W2', 'W3', 'W4', 'W5', 'W6', 'W7', 'W8', 'W9', 'W10', 'W11', 'W12', 'W13',  
-1)
```

Ahogy említettem, a bátorsági tényező a  $0 < \mu < 1/(2 \cdot \lambda_{\max})$  alapján választottam. Az alábbi ábrákon látszik, hogy kicsi  $\mu$  esetén lassabb, de kisebb hibával történik a beállítás, nagy esetén gyorsabban, de nagy hibával.



2. ábra A konvergencia diagram kis mű esetén (LMS)



3. ábra A konvergencia diagram nagy mű esetén (LMS)

```

%%%%% 3. feladat - alfa-LMS eljárás

W_Alfa = zeros(N,1);
X = zeros(1,N);
k = 25;

% Alfa meghatározása

alfa = 1/(k*u_n*u_n'/db);

% X, y, e megadása, W rekurzív függvénye

for i = N:db2
    X = u_n(i:-1:i-N+1);
    y_Alfa(i) = X * W_Alfa;
    e(i) = y(i) - y_Alfa(i);

    W_Alfa = W_Alfa + alfa*e(i)/(X*X') * X';
    W_Alfa_vekt(:,i) = W_Alfa;
end

% Innentől a q-val csökkentett r értékkel futtatjuk ugyanúgy, ahogy előbb.

for i = db2+1:db;
    X = u_n(i:-1:i-N+1);
    y_Alfa(i) = X * W_Alfa;
    e(i) = y2(i) - y_Alfa(i);

    W_Alfa = W_Alfa + alfa*e(i)/(X*X') * X';
    W_Alfa_vekt(:,i) = W_Alfa;
end

% Konvergencia diagram kirajzolása

figure(3)
hold all
for i = 1:N
    plot (W_Alfa_vekt(i,:))
end

legend
('W0', 'W1', 'W2', 'W3', 'W4', 'W5', 'W6', 'W7', 'W8', 'W9', 'W10', 'W11', 'W12', 'W13',
-1)

```

Itt a bátorsági tényezőt a  $0 < \text{alfa} < 1/(X'X)$  alapján határoztam meg: itt egy  $k$  szorzó is belekerült, mely a gyorsaságot és pontosságot szabályozza (ugyanúgy, mint az LMS-nél).

*(Hely- és papírtakarékosság miatt a 3-as és 4-es ábra egy lapon található)*

```

%%%%% 4. feladat: LMS-Newton eljárás

% Kezdeti értékek

lambda = 0.9;
nu = 0.1;
Rn = eye(N);

W_Newton = zeros(N, 1);

% X, Rn, y, e megadása, W rekurzív függvénye

for i = N:db2

    X = u_n(i:-1:i-N+1);
    Rn = (1/lambda)*(Rn - (Rn*X'*X*Rn / (lambda/nu + X*Rn*X')));

    % mu kiszámítása az aktuális ablakozás szerint

    mu_Newton = 1/(k*X*X');

    y_Newton(i) = X * W_Newton;
    e(i) = y(i) - y_Newton(i);
    W_Newton = W_Newton + 2*mu_Newton*Rn*e(i)*X';
    W_Newton_vekt(:,i) = W_Newton;
end

% Innentől a q-val csökkentett r értékkel futtatjuk ugyanúgy, ahogy előbb.

for i = db2+1:db

    X = u_n(i:-1:i-N+1);
    Rn = (1/lambda)*(Rn - (Rn*X'*X*Rn / (lambda/nu + X*Rn*X')));

    mu_Newton = 1/(k*X*X');

    y_Newton(i) = X * W_Newton;
    e(i) = y2(i) - y_Newton(i);
    W_Newton = W_Newton + 2*mu_Newton*Rn*e(i)*X';
    W_Newton_vekt(:,i) = W_Newton;
end

% Konvergencia diagram kirajzolása

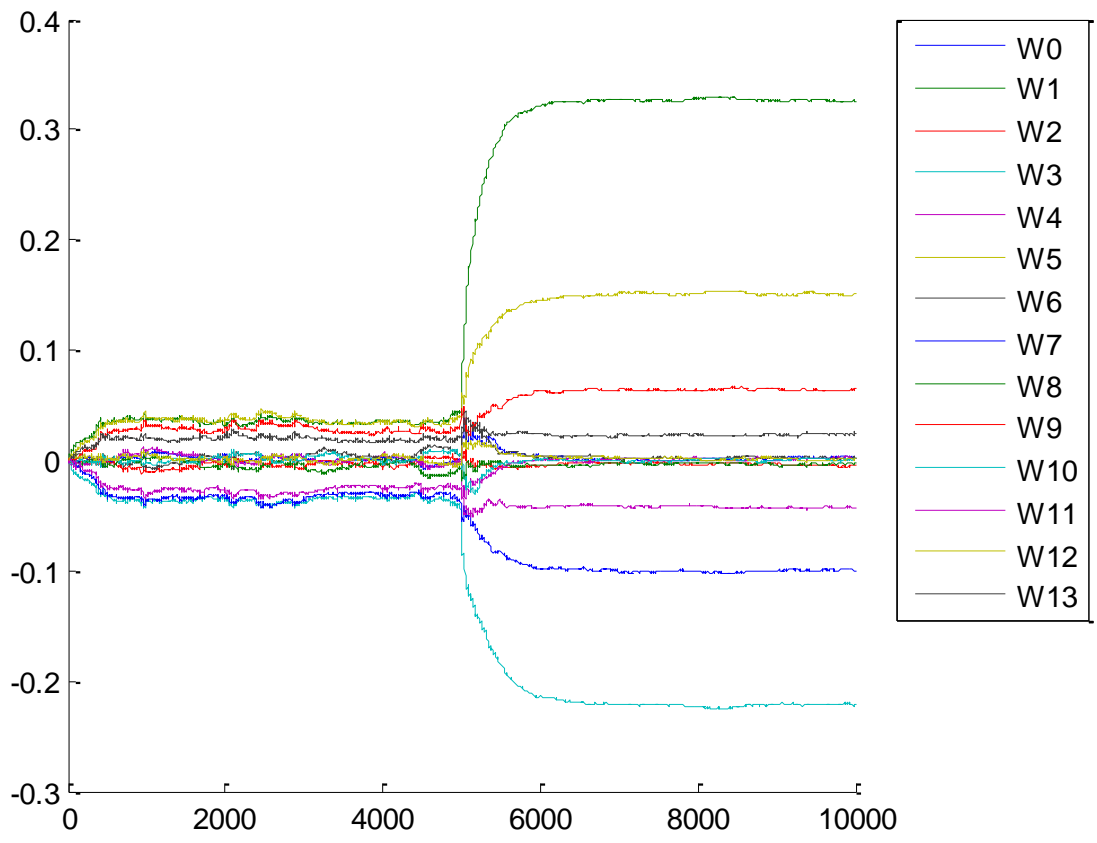
figure(4)
hold all
for i = 1:N
    plot (W_Newton_vekt(i,:))
end

legend
('W0', 'W1', 'W2', 'W3', 'W4', 'W5', 'W6', 'W7', 'W8', 'W9', 'W10', 'W11', 'W12', 'W13',
-1)

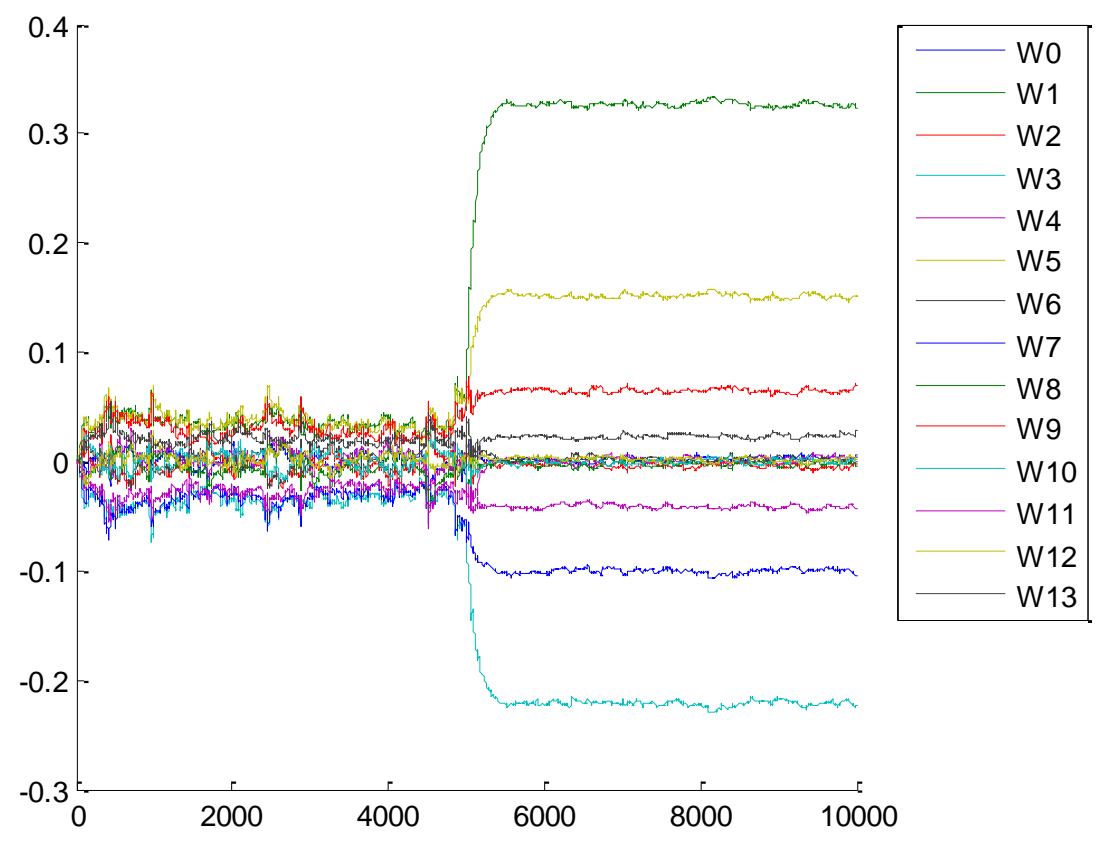
```

Itt a bátorsági tényezőt szintén a  $0 < \alpha < 1/(X^*X)$  alapján határoztam meg, azonban itt nem az összes bemenő értékre, hanem csak az aktuális  $N$  értékre (ablakozás).





4. ábra A konvergencia diagram ( $\alpha$ -LMS)



5. ábra A konvergencia diagram (Newton-LMS)

5. feladat: Értékelés

W=	W_LMS=	W_Alfa=	W_Newton=
0,0048	0,0013	0,0002	-0,0021
0,0321	0,3257	0,3277	0,3289
-0,0099	-0,0026	-0,0005	0,0037
-0,0321	-0,2197	-0,2219	-0,2240
0,0103	0,0017	0,0020	0,0006
0,0309	0,1494	0,1524	0,1567
-0,0078	0,0017	0,0015	0,0019
-0,0281	-0,0989	-0,1015	-0,1040
0,0066	-0,0025	-0,0023	-0,0029
0,0237	0,0631	0,0659	0,0686
-0,0078	-0,0002	-0,0005	-0,0002
-0,0207	-0,0421	-0,0439	-0,0458
0,0073	0,0024	0,0028	0,0060
0,0164	0,0239	0,0247	0,0261

**Kapott súlytényezők összefoglalása**

A házi feladat során megismerkedtem a Wiener-Hopf és a különböző LMS eljárásokkal. Megismerkedtem a bátorsági tényezők szerepével és fontosságával: kis bátorsági tényező esetén lassabb a beállítás, hiszen kisebb lépésenként közelít, viszont pontosabb. Ezzel szemben a nagy tényező esetén gyorsabb, de nagyobb a hiba. Érdeemes végiggondolni a megfelelő értéket, hiszen ha nagyon kicsi tényezőt választunk, a pontosság nem kompenzálja a beállítás lassúságát, ugyanígy nagyon nagy bátorsági tényező esetén hiába lesz gyors, nagy a hiba.

A különböző eljárások kisebb-nagyobb hibával hasonlóképpen követték a jelet, azonban – mint már mondtam – nagyon sok múlik a bátorsági tényezőn.