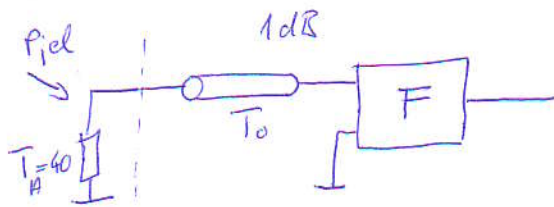


1



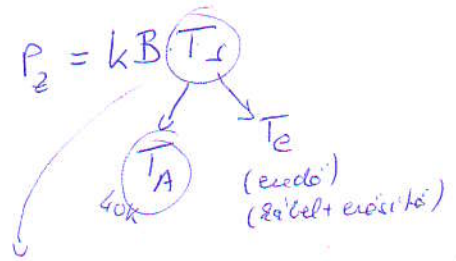
$S/N = 19 \text{ dB}$

$P_1 = -90 \text{ dBW}$

$P_2 = P_1 - (S/N)_{\text{dB}} = -129 \text{ dBW}$

$P_{\text{jel}} = 1 \text{ nW}$ $B = 20 \text{ MHz}$

$k = 1,38 \cdot 10^{-23} \text{ Ws/K}$

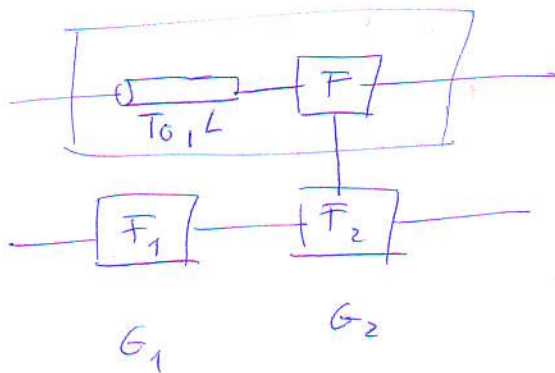


$\frac{S}{N} = \frac{P_{\text{jel}}}{P_{\text{zaj}}} \rightarrow 10 \cdot \log()$

$10 \log(S/N) = 10 \log P_{\text{jel}} - 10 \log P_2$

$P_2^{\text{dBW}} = (kT_0) + B^{\text{dBHz}} + \left(\frac{T_s}{T_0}\right)^{\text{dB}}$
 $P_2^{\text{dBW}} = (10 \log(kT_0)) + 10 \log(R^{Hz}) + 10 \log(T_s/T_0)$

$-129 \text{ dBW} = -204 + 73 + 10 \log\left(\frac{T_s}{T_0}\right)$
 2 dB jón ki



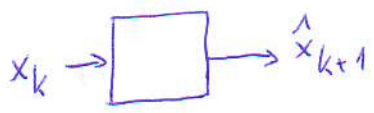
$G_1 = \frac{1}{L}$
 $F_1 = L$ (mert reobalanc.)
 $F_e = F_1 + \frac{F_2 - 1}{G_1} = L + \frac{F - 1}{1/L} = FL$

$T_s = 460 \text{ K} = 40 + (F_e - 1) T_0 \rightarrow FL = 2,45 \rightarrow F = 1,95$
 2. táblázat 290K 1dB-es csill: 1,259

$F_e = F_c + \frac{F-1}{1/L}$ ahol $F_c = 1 + (L-1) T_c/T_0$

micro. mlt. bme. hu

2



$$\hat{x}_k = w_{11} x_{k-1} \quad (\text{egylépeses pred.})$$

$$\hat{x}_k = w_{21} x_{k-2} + w_{22} x_{k-1} \quad (2 \text{ lépéses})$$

Feladat: gyenge stac. jel.

autókor fu: $R(\tau) = R_0 \cdot e^{-(\tau/T)}$

a) - Prediktai együtthatoit meghatározni

$$\underline{b} = \underline{R} \underline{w} \quad \underline{w} = ?$$

$$b_i = E\{x_k \cdot x_{k-i}\}$$

$$R_{ij} = E\{x_{k-i} \cdot x_{k-j}\}$$

$$b_1 = E\{x_k \cdot x_{k-1}\} = R_x(T_m)$$

$$R_{11} = E\{x_{k-1} \cdot x_{k-1}\} = R_x(0)$$

$$w_{11} = \frac{R_x(T_m)}{R_x(0)} = \frac{R_0 \cdot e^{-T_m/T}}{R_0} \rightarrow \text{ha } T_m = T: w_{11} = e^{-1}$$

↑
szűrőegyhato értéke

Kétlépéses prediktai hibája:
 $E_2 = E_1 (1 - w_{22}^2)$

b) másodfajú szűrő együtthato?

$$w_{22} = \frac{R_x(2) - R_x(1)w_{11}}{R_x(0)(1 - w_{11}^2)} = \frac{R_0 e^{-2} - R_0 e^{-1} \cdot e^{-1}}{R_0 \cdot (1 - e^{-2})} = 0$$

↑
innen is $T_m = T$

$$w_{21} = w_{11} (1 - w_{22}) = w_{11}$$

miel az egyik együtthato ϕ adódott, ezért nem tudunk jobb prediktai jelet elérni, mit egy lépéses (két lépéses jobb, de legalább olyan jó, mint 1 lépés)

c) Mekkora a prediktai hibája?

$$E\{x_k - \hat{x}_k\}^2 = E\{x_k^2 + \hat{x}_k^2 - 2x_k \hat{x}_k\} =$$

$$= E\{x_k^2\} + E\{\hat{x}_k^2\} - 2E\{x_k \hat{x}_k\} =$$

$R_x(0)$ $w_{11}^2 \cdot x_{k-1}^2$
(mivel stacionárius)

$$-2 \cdot E\{x_k \cdot w_{11} \cdot x_{k-1}\} = -2 w_{11} \cdot R_x(1)$$

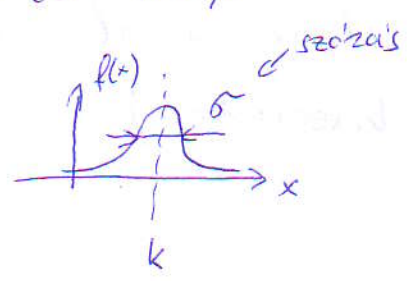
$$= R_x(0) \cdot (1 - w_{11}^2)$$

← egy lépéses pred. hibája

3 Sztochasztikus folyamatok

$\xi_t = A \cdot e^{-t}$; A : gaussi valósz. változó; várható érték: $m = \phi$

Gaussi egydim. sűrűségfü. (átalakítás) $f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{(x-k)^2}{2\sigma^2}}$



Itt: $m = \phi$
 $\sigma^2 = P_{\text{átlag}} (m = \phi) = 1$ (átlagteljesi egyetemes)

A-ra:

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \cdot e^{-\frac{x^2}{2}}$$

a) Határozzuk meg a folyamat várható értékét várh. érték

$$M\{\xi_t\} = M\left\{ \underset{\substack{\uparrow \\ \text{a véletlen való}}}{A} \cdot e^{-t} \right\} = e^{-t} \cdot M\left\{ \underset{\substack{\uparrow \\ m = \phi}}{A} \right\} = \phi$$

itt jelenik meg

Megj:

A graph showing a Gaussian distribution curve $f(x)$ plotted against x . The curve is bell-shaped and centered at A on the x-axis. Three points are marked on the x-axis: A , A , and A . A double-headed arrow is drawn below the x-axis, spanning the distance between the first and last marked points.

A értéket a beáprósolási pillanatokban veheti fel, ami bármely lehet (valósz. vált), utána azonban konstansként viselkedik

2H-n nem lesz

Ha nem ilyen egyszerű az eset:

$$m^1 = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) \cdot x \, dx = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} \, dx = \phi$$

az adott x értéket milyen valószínűséggel veheti fel (súlyozott átlag)

$$m^k = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) \cdot x^k \, dx \rightarrow k=1 \text{ amplitudo}$$

$\rightarrow k=2$ esetén teljesítményt mutat

b) Számítsuk ki a korelációt: $t_1 = 1s$, $t_2 = 3s$ mintát lözött!

$$M\{\xi_{t_1}, \xi_{t_2}\} = M\left\{ \underset{\substack{\uparrow \\ \text{determinisztikus konstansok}}} {A \cdot e^{-t_1}} \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ \text{determinisztikus konstansok}}} {A \cdot e^{-t_2}} \right\} = e^{-t_1} \cdot e^{-t_2} \cdot M\{A^2\} = \sigma^2$$

$$= e^{-(t_1+t_2)} \cdot \sigma^2 = e^{-(1+3)} \cdot 1 = e^{-4}$$

$$M\{A^2\} = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) \cdot x^2 \, dx$$

3/2 c) stationer-e? és milyen értékeket?

(ilyenkor a várak NEM is), mert a stationert nagyon nehéz kiszámolni)

Nem
indoklás

Gyengen stationarius

$m = konst$

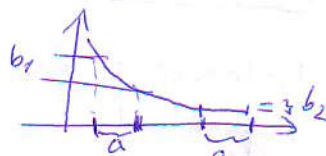
és $R(z) = e^{-(t_1+t_2)} = e^{-\uparrow(2t+z)}$

$t_1 = t$

$t_2 = t+z$

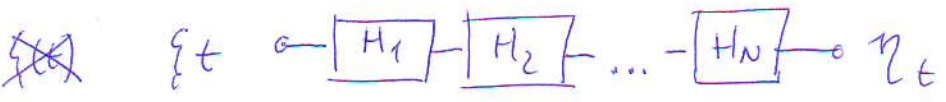
$2t+z$

van benne t ,
ezért nem
gyengen stac



↓
ugyanazlora

a-hoz más b
tartozik, ez itt!



$$H = H_1 \cdot H_2 \cdot H_N = \prod_{i=1}^N H_i$$

$M\{\xi_t\} = \phi$ (bemeneti folyamat DC minte ϕ (vált. értéke))

- a) $M\{\eta_t\} = ?$ Kimenet várható értéke
- b) $P_{in} = ?$ ($= \phi$) Bemeneti a folyamat átlagteljesítménye?
- c) $P_{out} = ?$ ($= \phi$) " " "

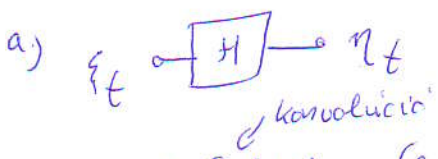
enne 50% pontot kapsz így, de lejebb megpróbáljuk megoldani i). Ha nem ϕ , akkor aszimmetria van.

Fourier Tf.
Nem stacioner esetén:
 $S_\xi(f, t) \leftrightarrow R(t, \tau)$
Ha gyenge stac esetén:

$P_{in} = \int_{-\infty}^{\infty} S_\xi(f) df$; $S_\xi(f) \leftrightarrow R(\tau)$
 ω/H_2 \uparrow gyenge stac

$P_{out} = \int_{-\infty}^{\infty} S_\eta(f) df$

$S_\eta(f) = |H(f)|^2 S_\xi(f) = \left| \prod_{i=1}^N H_{i\omega}(f) \right|^2 S_\xi(f)$



$\eta_t = \xi_t * h(t) = \int h(\tau) \xi_{t-\tau} d\tau$

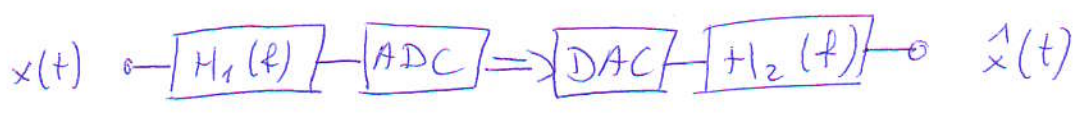
$M\{\eta_t\} = M\left\{ \int h(\tau) \xi_{t-\tau} d\tau \right\} = \int h(\tau) M\{\xi_{t-\tau}\} d\tau = \phi$

Ha nem ϕ : determinisztikus $\omega \rightarrow \phi$ $= \phi$, mert:
 $M\{\eta_t\} = M\{\xi_t\} \cdot \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega\tau} d\tau \rightarrow H(\omega) = H(0)$ $M\{\eta_t\} = H(\phi) \cdot M\{\xi_t\}$

5

Buza Galbon

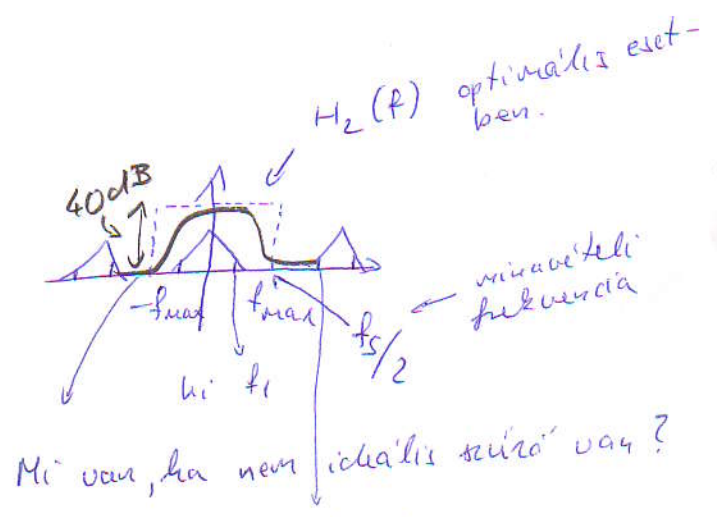
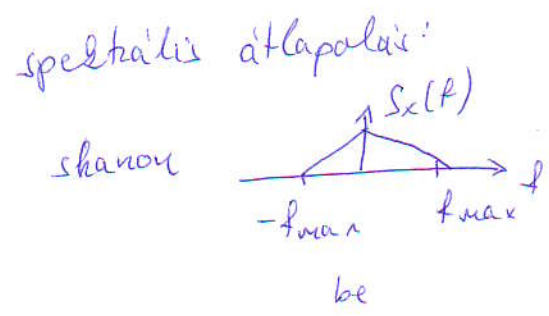
Analog \rightarrow digit



$$\epsilon = x(t) - \hat{x}(t)$$

bitszám:

$$\frac{f}{N} = 2 + 6N$$



Mi van, ha nem ideális szűrő van?
 $f_s - f_1$
 - Ha ráadásul f_1 -et, megjelenik $f_s - f_1$... stb is.

Miért kell H_1 szűrő?!

szanon miatt, hogy a legnagyobb frekvencia ne legyen nagyobb, mint az $\lfloor f_s/2 \rfloor$!! pl: (magyarul nétszeri az egészét)

Házi Feladat: Gondoljod végig, h. pl. ~~ha~~ egy 5 kHz-es jel hogy megy végig a rendszeren.