

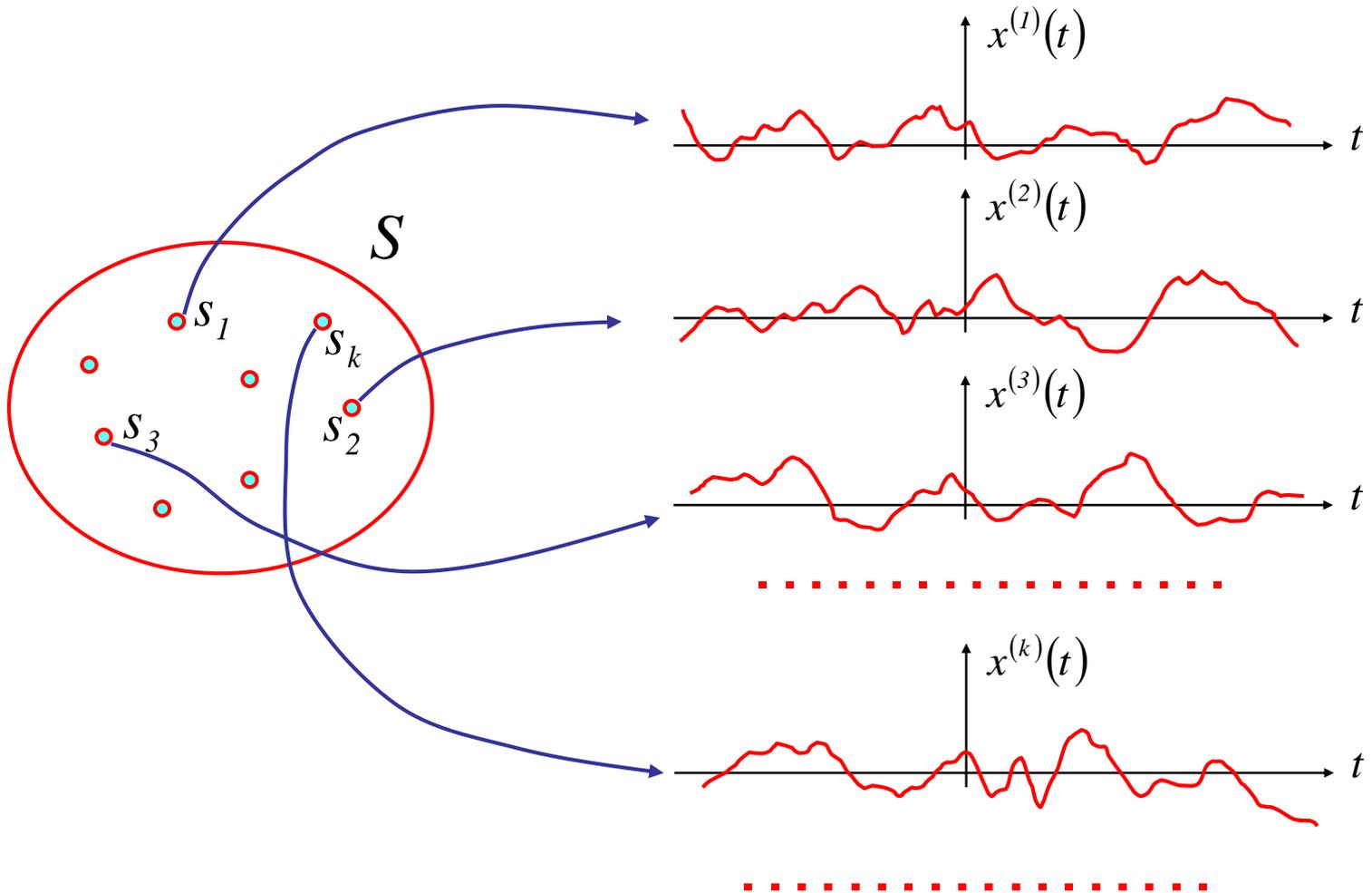
Sommario

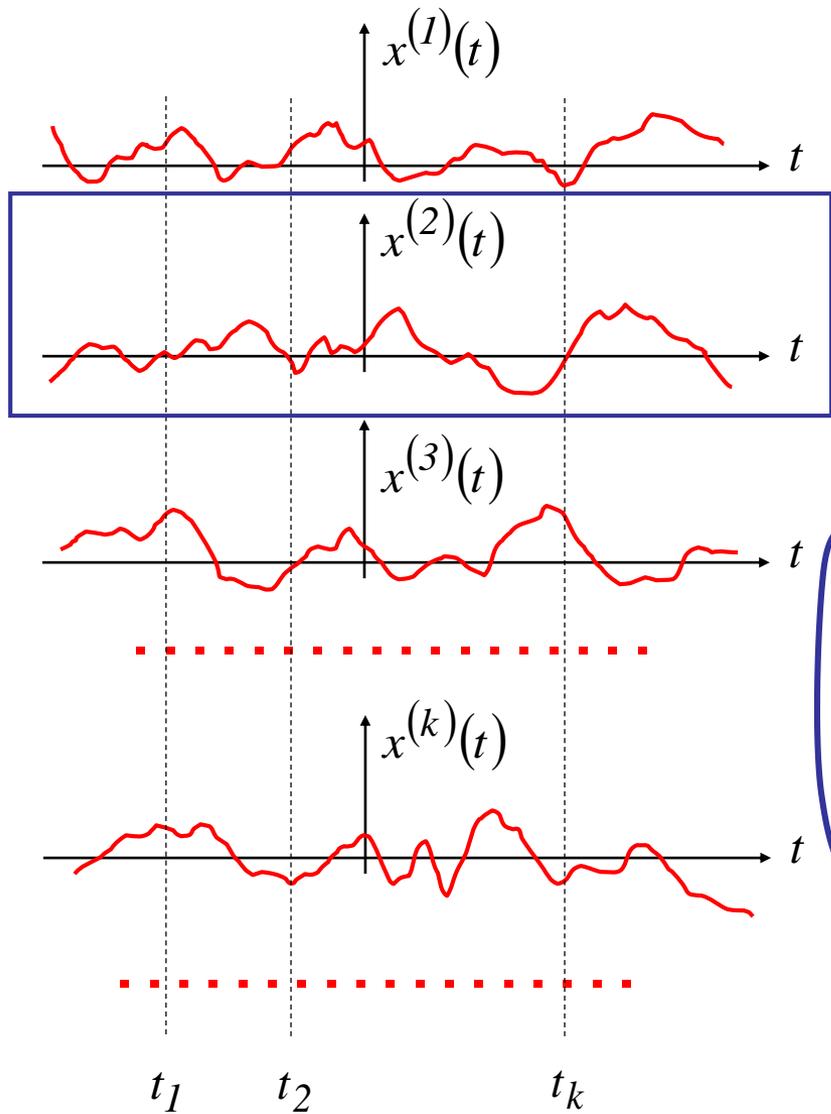
- Modello matematico
- Descrizione probabilistica
- Descrizione statistica:
 - valor medio, momenti, funzione di auto correlazione
- Processi aleatori stazionari
- Medie temporali
- Processi aleatori regolari
- Processi aleatori ergodici
- Potenza media di un processo aleatorio



Modello matematico

Corrispondenza tra uscite elementari s_i di un esperimento e funzioni di variabile reale t . Ogni funzione è una realizzazione del processo





Processo aleatorio $\{x(t)\}$

fissato S_i \Rightarrow funzione di t

fissato t \Rightarrow variabile aleatoria

fissati S_i e t \Rightarrow numero reale

molto importante



- a) insieme di tutti i possibili segnali telefonici registrati in un punto della rete (processo aleatorio puro)

- b) tensione di rumore ai capi di un grande numero (teoricamente infinito) di resistenze macroscopicamente identiche, poste alla medesima temperatura (processo aleatorio puro)

- c) segnale sinusoidale con fase aleatoria:

$$\{x(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + \theta)$$

θ variabile aleatoria (ad es:
uniformemente distribuita tra 0 e 2π)



d) sequenza di forme d'onda, ottenuta traslando e pesando con una variabili aleatorie una forma d'onda base (segnale numerico)

$$\{x(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT)$$

a_k variabili aleatorie (spesso indipendenti)

e) con esperimento il lancio del dado ($s_i = 1, 2, \dots, 6$), $x^{(k)}(t) = s_k$.
(le realizzazioni distinte sono sei)

f) con esperimento il lancio della moneta:

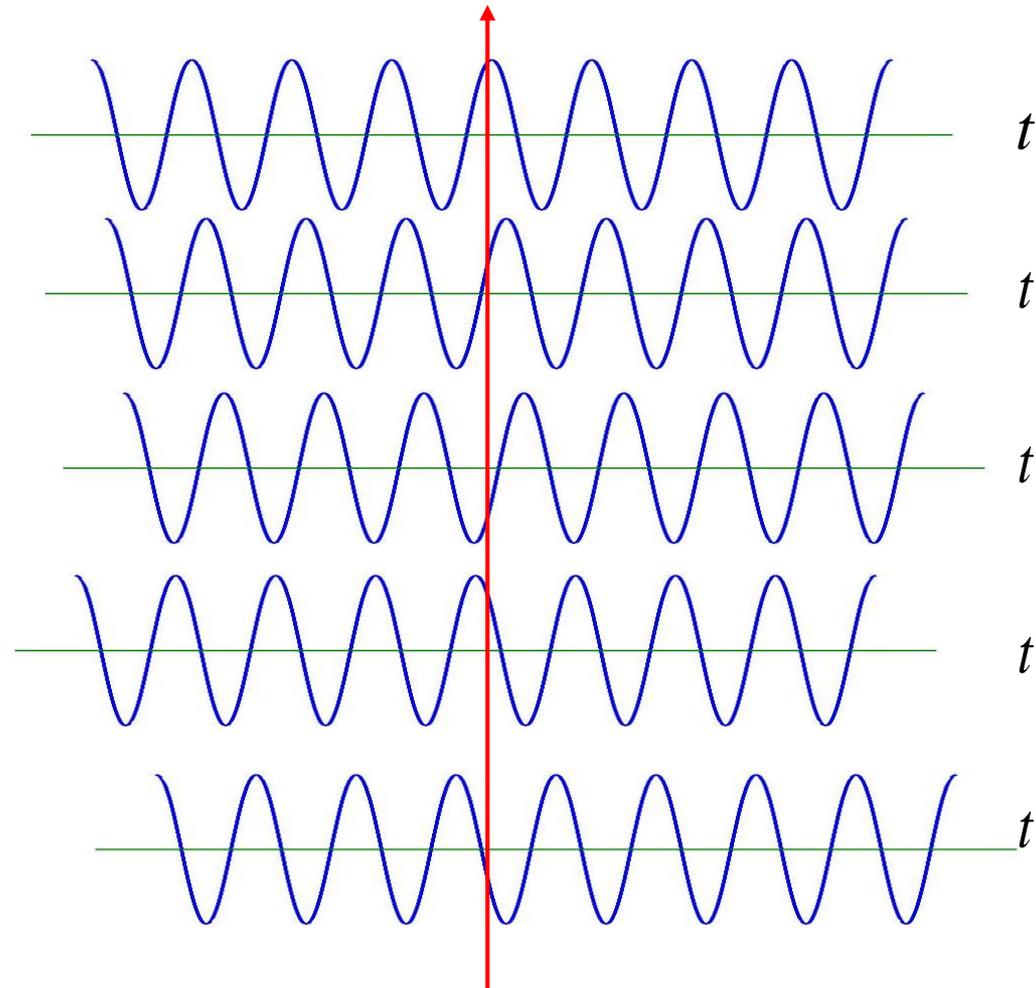
$$T \rightarrow x(t) = t$$

$$C \rightarrow x(t) = \frac{1}{2}t$$



Esempio

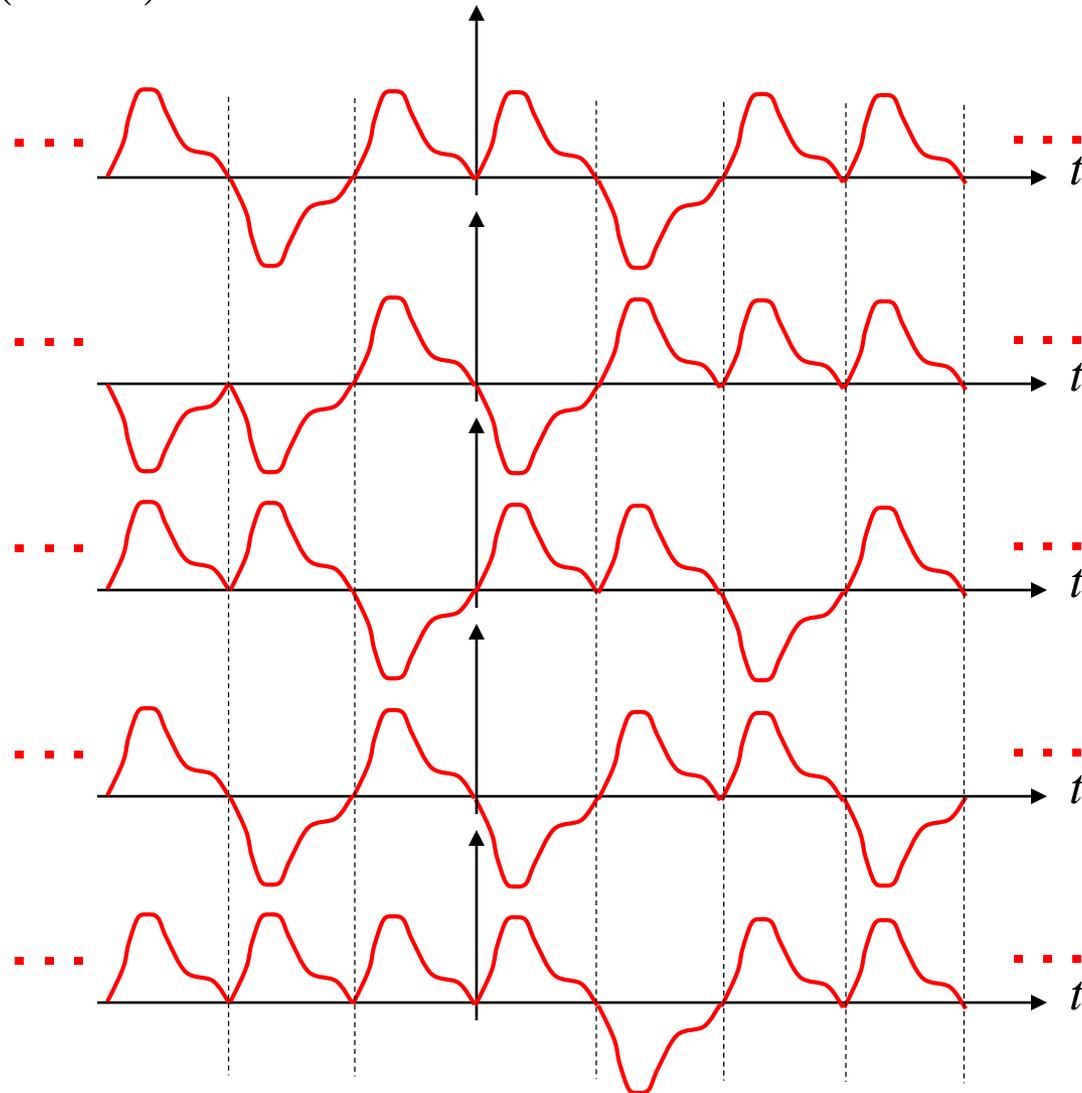
$$\{x(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + \theta)$$



Esempio

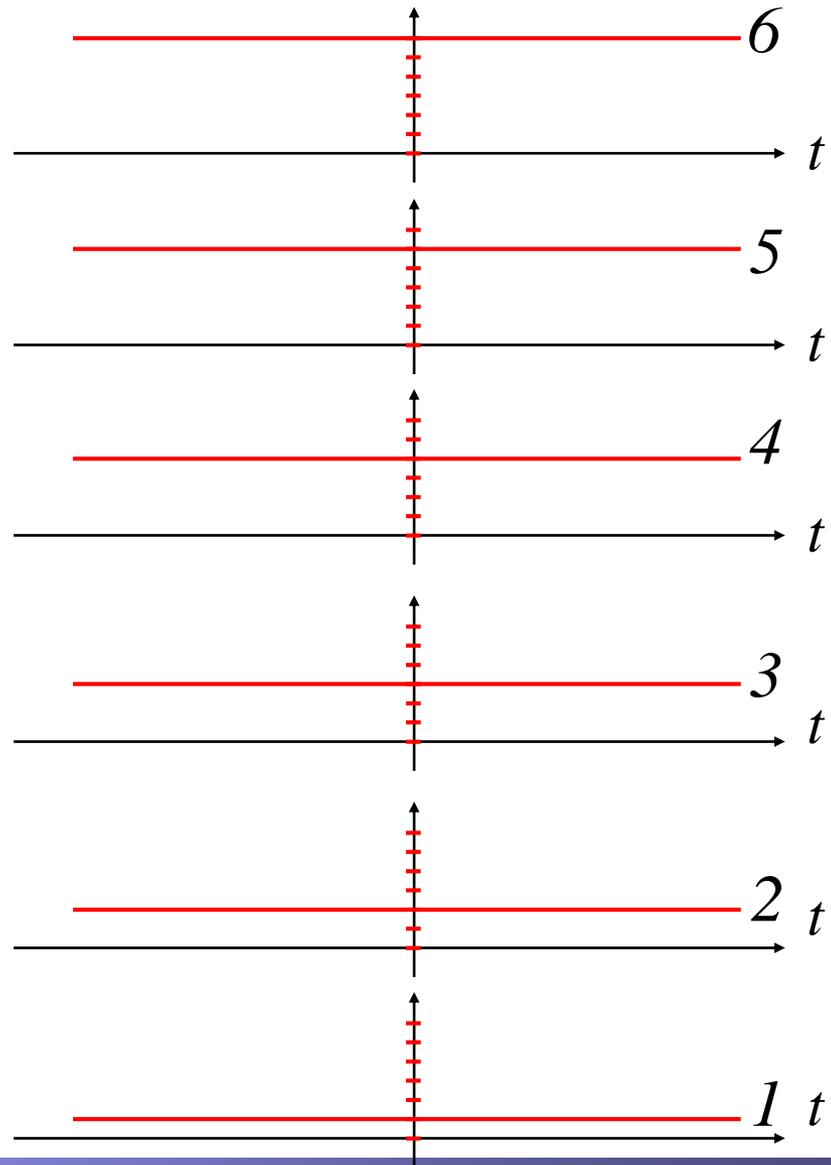
$$\{x(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT)$$

$$a_k = \pm 1$$



Esempio

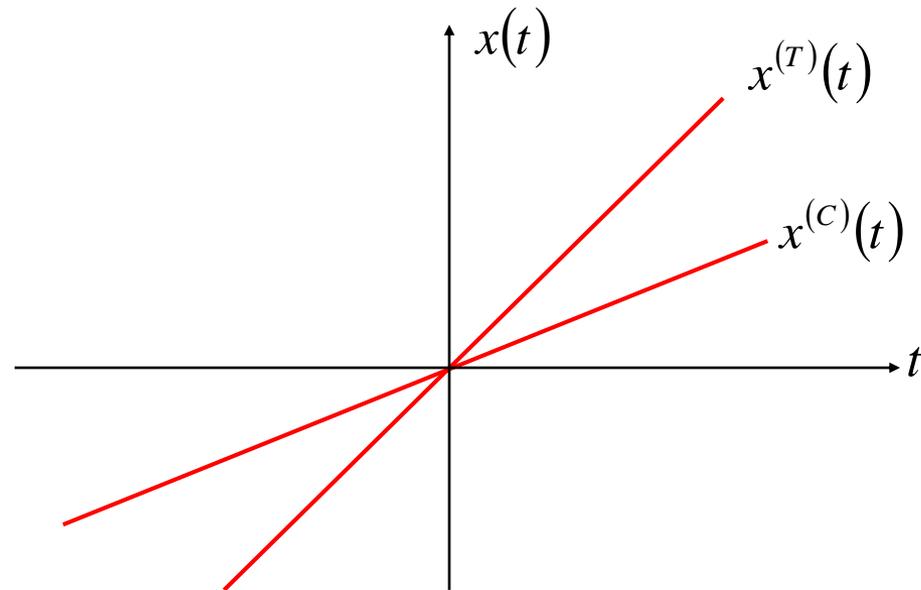
lancio del dado
 $(s_i = 1, 2, \dots, 6), x^{(k)}(t) = s_k$



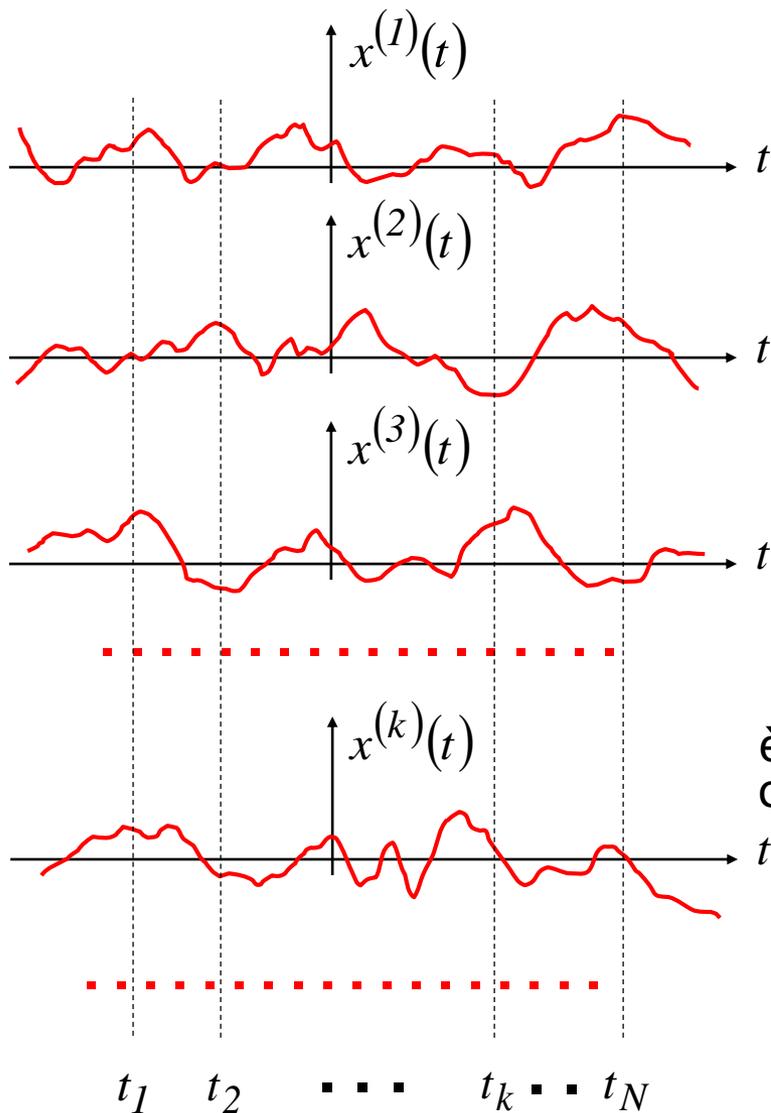
lancio della moneta

$$T \rightarrow x(t) = t$$

$$C \rightarrow x(t) = \frac{1}{2}t$$



Descrizione probabilistica



Fissata una N -pla di istanti

$$(t_1, t_2, \dots, t_N)$$

si evidenziano N variabili aleatorie

$$\{x(t_1), x(t_2), \dots, x(t_N)\}$$

Un processo aleatorio è completamente descritto statisticamente se:

$$\left\{ \begin{array}{l} \forall N \\ \forall (t_1, t_2, \dots, t_N) \end{array} \right.$$

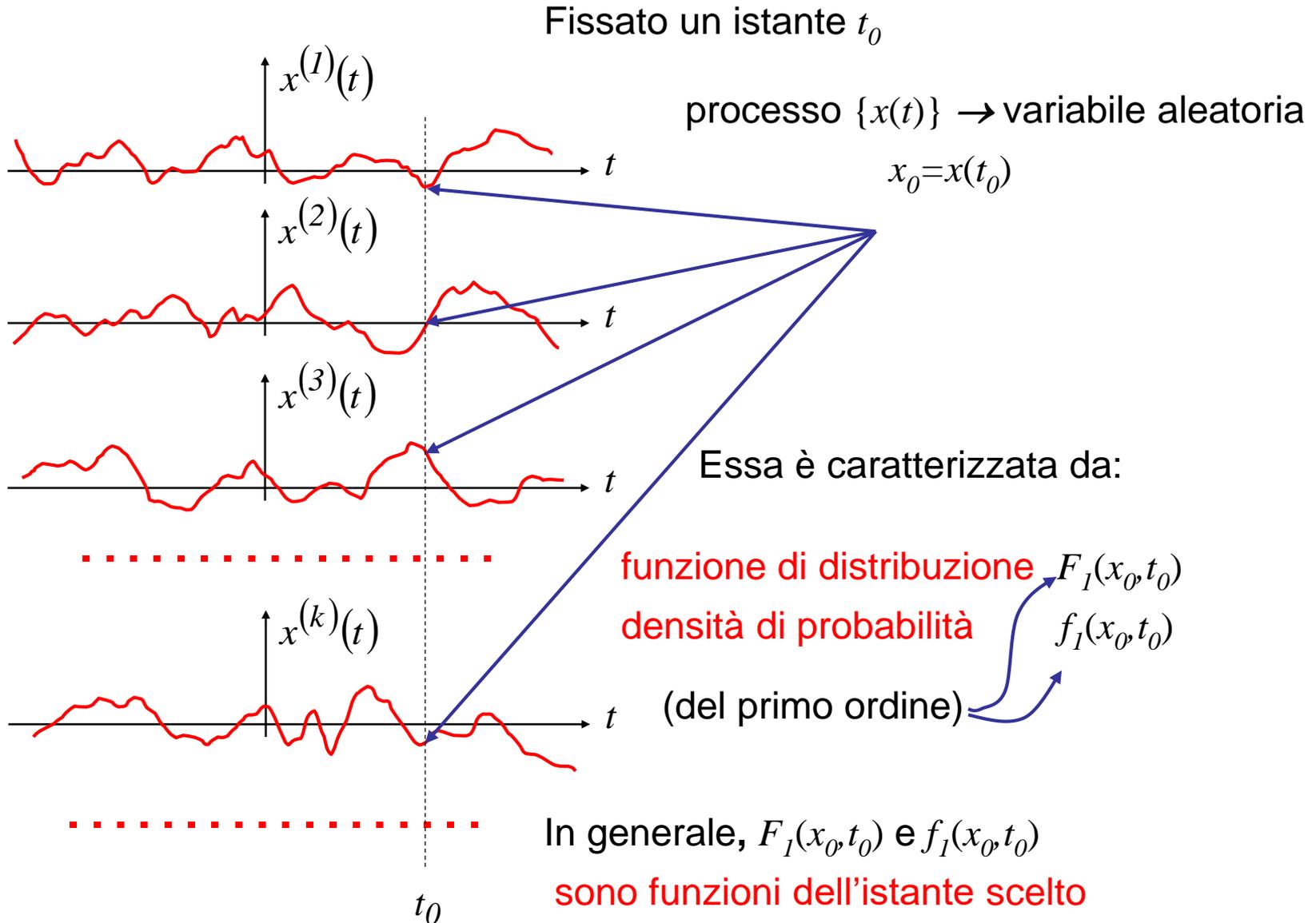
è data la densità di probabilità congiunta di ordine N delle N variabili aleatorie:

$$\{x_1=x(t_1), x_2=x(t_2), \dots, x_N=x(t_N)\}$$

$$f_N(x_1, t_1; x_2, t_2; \dots; x_N, t_N)$$



Descrizione probabilistica

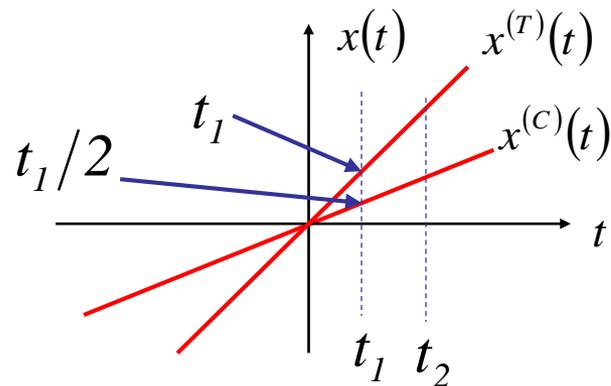


Esempio

lancio della moneta

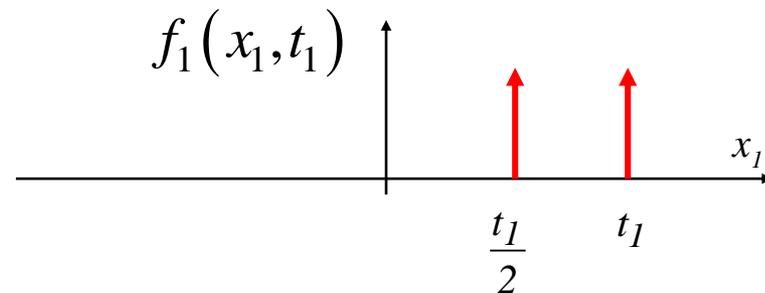
$$T \rightarrow x(t) = t$$

$$C \rightarrow x(t) = \frac{1}{2}t$$



Fissato t_1 si ottiene una variabile aleatoria discreta che assume il valore t_1 o il valore $t_1/2$, con probabilità $1/2$.

$$f_1(x_1, t_1) = \frac{1}{2} \delta(x_1 - t_1) + \frac{1}{2} \delta\left(x_1 - \frac{t_1}{2}\right)$$



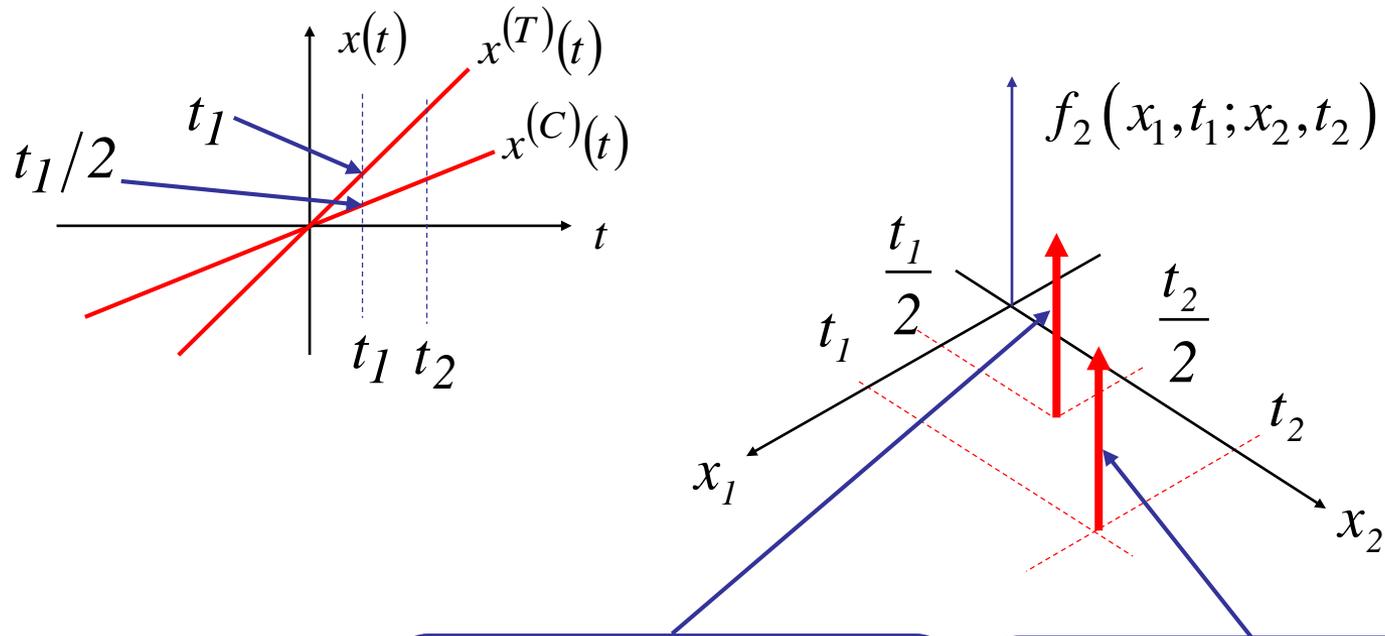
Fissati t_1 e t_2 , si hanno due variabili aleatorie x_1 e x_2 .

Si possono verificare (con probabilità $1/2$) soltanto gli eventi:

$$\left\{ \begin{array}{l} (x_1 = t_1) \cap (x_2 = t_2) \\ \left(x_1 = \frac{1}{2}t_1\right) \cap \left(x_2 = \frac{1}{2}t_2\right) \end{array} \right.$$



Esempio



Pertanto

$$f_2(x_1, t_1; x_2, t_2) = \frac{1}{2} \delta\left(x_1 - \frac{t_1}{2}\right) \delta\left(x_2 - \frac{t_2}{2}\right) + \frac{1}{2} \delta(x_1 - t_1) \delta(x_2 - t_2)$$

Generalizzando, fissata una N -pla di istanti si ha:

$$f_N(x_1, t_1; x_2, t_2; \dots; x_N, t_N) = \frac{1}{2} \prod_{i=1}^N \delta(x_i - t_i) + \frac{1}{2} \prod_{i=1}^N \delta\left(x_i - \frac{t_i}{2}\right)$$



Ricordare:

noi sappiamo fare soltanto il valor medio di una variabile aleatoria

$E\{x(t_1)\}$ significa: valor medio della variabile aleatoria $x_1 = x(t_1)$

$$\text{Pertanto: } E\{x(t_1)\} = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1 f_1(x_1, t_1) dx_1$$

Esso dipende in generale dall'istante t_1

Esempio N. 1:
$$E[x(t_1)] = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1 \left\{ \frac{1}{2} \delta(x_1 - t_1) + \frac{1}{2} \delta\left(x_1 - \frac{t_1}{2}\right) \right\} dx_1$$

lancio della moneta

$$T \rightarrow x(t) = t$$

$$C \rightarrow x(t) = \frac{1}{2}t$$

$$= \frac{1}{2}t_1 + \frac{1}{4}t_1 = \frac{3}{4}t_1$$

(funzione di t_1)



Esempio N. 2:

$$\{x(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT)$$

$a_k =$ variabili aleatorie indep.

$$E[a_k] = m_a,$$

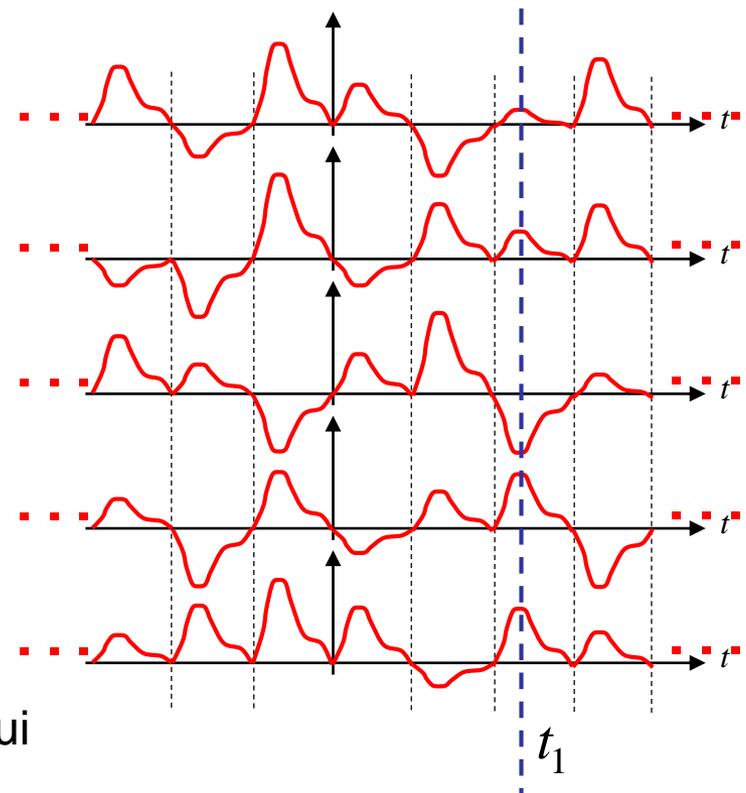
$$E[(a_k - m_a)(a_j - m_a)] = \sigma_a^2 \delta_{kj}$$

$$E[x(t_1)] = E\left[\underbrace{\sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t_1 - kT)}_{\text{variabile aleatoria}}\right]$$

Se $g(t)$ ha una durata temporale $\leq T$
la sommatoria si riduce ad un unico termine:

$$\begin{aligned} E[x(t_1)] &= E[a_{\bar{k}} g(t_1 - \bar{k}T)] \\ &= g(t_1 - \bar{k}T) E[a_{\bar{k}}] = m_a g(t_1 - \bar{k}T) \end{aligned}$$

\bar{k} individua l'intervallo di durata T in cui cade t_1



Seguito esempio N. 2

$$\begin{aligned} \text{In generale: } E[x(t_1)] &= E\left[\sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t_1 - kT)\right] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} E[a_k] g(t_1 - kT) \\ &= m_a \sum_{k=-\infty}^{+\infty} g(t_1 - kT) \end{aligned}$$

Periodico rispetto a t_1

Esempio N. 3

$$\{x(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + \theta)$$

θ variabile aleatoria uniformemente distribuita tra 0 e 2π

$$E[x(t_1)] = E[A \cos(2\pi f_0 t_1 + \theta)]$$

var. aleatoria, funzione di var. aleatoria

Densità di probabilità della variabile θ

$$= \int_0^{2\pi} A \cos(2\pi f_0 t_1 + \theta) \frac{1}{2\pi} d\theta = 0$$

Indipendente da t_1



Definizione :

$$E \left\{ \left[x(t_1) \right]^n \right\} = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1^n f_1(x_1, t_1) dx_1$$

Particolarmente importante quello del secondo ordine:

$$E \left\{ \left[x(t_1) \right]^2 \right\} = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1^2 f_1(x_1, t_1) dx_1$$

Corrisponde al valor medio della potenza istantanea del processo aleatorio

si immagini ogni realizzazione del processo come se fosse una tensione o una corrente applicate ad una resistenza di valore unitario

$$x_1^2 = x^2(t_1) = \text{Potenza istantanea all'istante } t = t_1$$



Funzione di autocorrelazione

Definizione:

$$R_x(t_1, t_2) = E[x(t_1)x(t_2)] = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} x_1 x_2 f_2(x_1, t_1; x_2, t_2) dx_1 dx_2$$

Correlazione tra il valore in t_1 e il valore in t_2

- Fissati t_1 e t_2 , $x(t_1) \times x(t_2)$ è una variabile aleatoria
- Il valore assunto da tale variabile aleatoria cambia a seconda di qual è la realizzazione con la quale si manifesta il processo
- La **funzione di autocorrelazione** è il valor medio di questa variabile aleatoria
- Tale valor medio dipende dalla scelta degli istanti t_1 e t_2 , pertanto la funzione di autocorrelazione è una funzione di t_1 e t_2



ulteriore considerazione

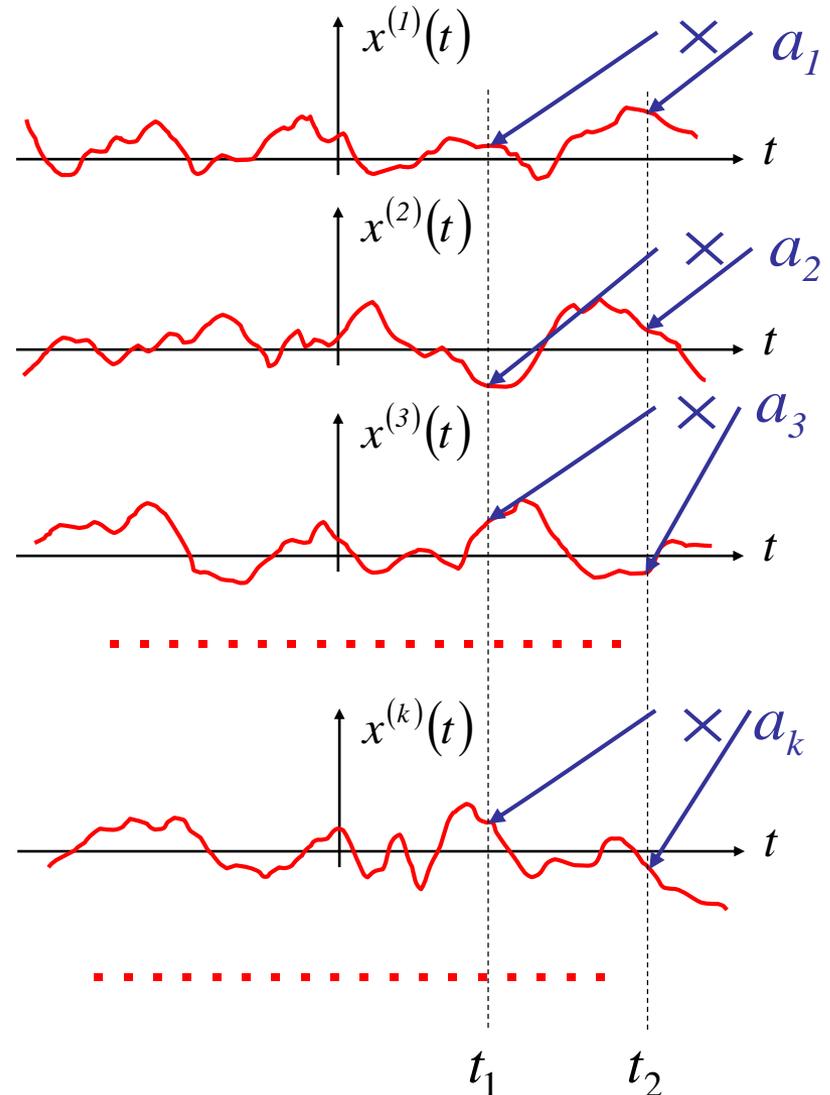
Se di un processo aleatorio si hanno a disposizione le registrazioni di N realizzazioni

Sperimentalmente:

$$R_x(t_1, t_2) \cong \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x^{(i)}(t_1) x^{(i)}(t_2)$$
$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N a_i$$

essendo:

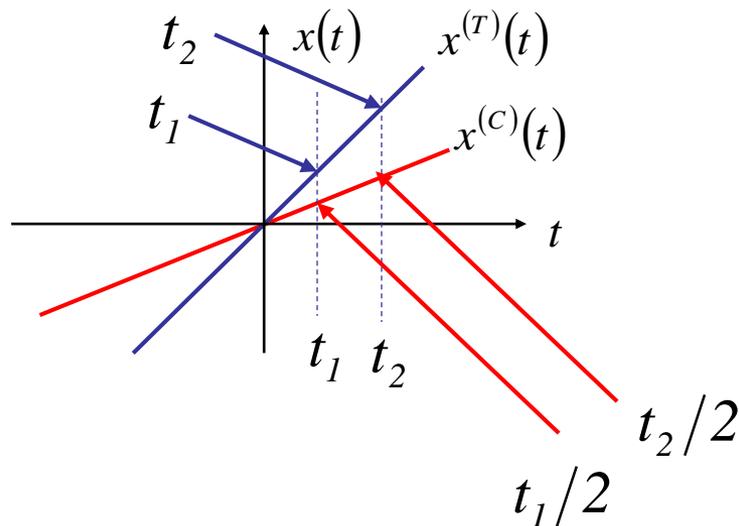
$$a_i = x^{(i)}(t_1) x^{(i)}(t_2)$$



lancio della moneta

$$T \rightarrow x(t) = t \quad R_x(t_1, t_2) = E[x(t_1)x(t_2)]$$

$$C \rightarrow x(t) = \frac{1}{2}t \quad = \frac{1}{2}(t_1 t_2) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}t_1 \times \frac{1}{2}t_2 \right) = \frac{5}{8}t_1 t_2$$



Usualmente si pone:

$$t_1 = t$$

$$t_2 = t + \tau$$

$$R_x(t, t + \tau) = E[x(t)x(t + \tau)]$$

$$= \frac{5}{8}(t^2 + t\tau)$$

In questo caso $R_x(t, t + \tau)$ dipende sia da t sia da τ



Esempi

$$\{x(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + \theta)$$

θ variabile aleatoria (ad es:
uniformemente distribuita tra 0 e 2π)

$$R_x(t_1, t_2) = E[x(t_1)x(t_2)]$$

$$= E[A \cos(2\pi f_0 t_1 + \theta) \times A \cos(2\pi f_0 t_2 + \theta)]$$

Variabile aleatoria, funzione di θ

Ricordare sempre: $\cos(\alpha)\cos(\beta) = \frac{1}{2}\cos(\alpha + \beta) + \frac{1}{2}\cos(\alpha - \beta)$

$$= \frac{A^2}{2} E[\cos(2\pi f_0(t_1 + t_2) + 2\theta)] + \frac{A^2}{2} E[\cos(2\pi f_0(t_1 - t_2))]$$

$= 0$ (sinusoide di periodo π) $= \cos(2\pi f_0(t_1 - t_2))$ (costante)

$$= \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0 \tau) \quad (\tau = t_1 - t_2)$$

**Dipende soltanto dalla
differenza $t_1 - t_2$**



Esempi

$$\{x(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT) \quad a_k = \text{variabili aleatorie indipendenti}$$

Per questo esempio supponiamo per semplicità:

$$E[a_k] = 0, \quad E[a_k a_j] = \sigma_a^2 \delta_{kj}$$

$$\begin{aligned} R_x(t, t + \tau) &= E \left[\left(\sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT) \right) \left(\sum_{j=-\infty}^{+\infty} a_j g(t + \tau - jT) \right) \right] \\ &= \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \sum_{j=-\infty}^{+\infty} E[a_k a_j] g(t - kT) g(t + \tau - jT) \\ &= \sigma_a^2 \sum_{k=-\infty}^{+\infty} g(t - kT) g(t + \tau - kT) \end{aligned}$$

per ogni valore di τ è periodica di periodo T in t



processo stazionario in senso stretto (o forte):

$$\left\{ \begin{array}{l} \forall N \\ \forall N - \text{pla } (t_1, t_2, \dots, t_N) \\ \forall \tau \end{array} \right\}$$

$$\begin{aligned} f_N(x_1, t_1; x_2, t_2; \dots; x_N, t_N) &= \\ &= f_N(x_1, t_1 + \tau; x_2, t_2 + \tau; \dots; x_N, t_N + \tau) \end{aligned}$$

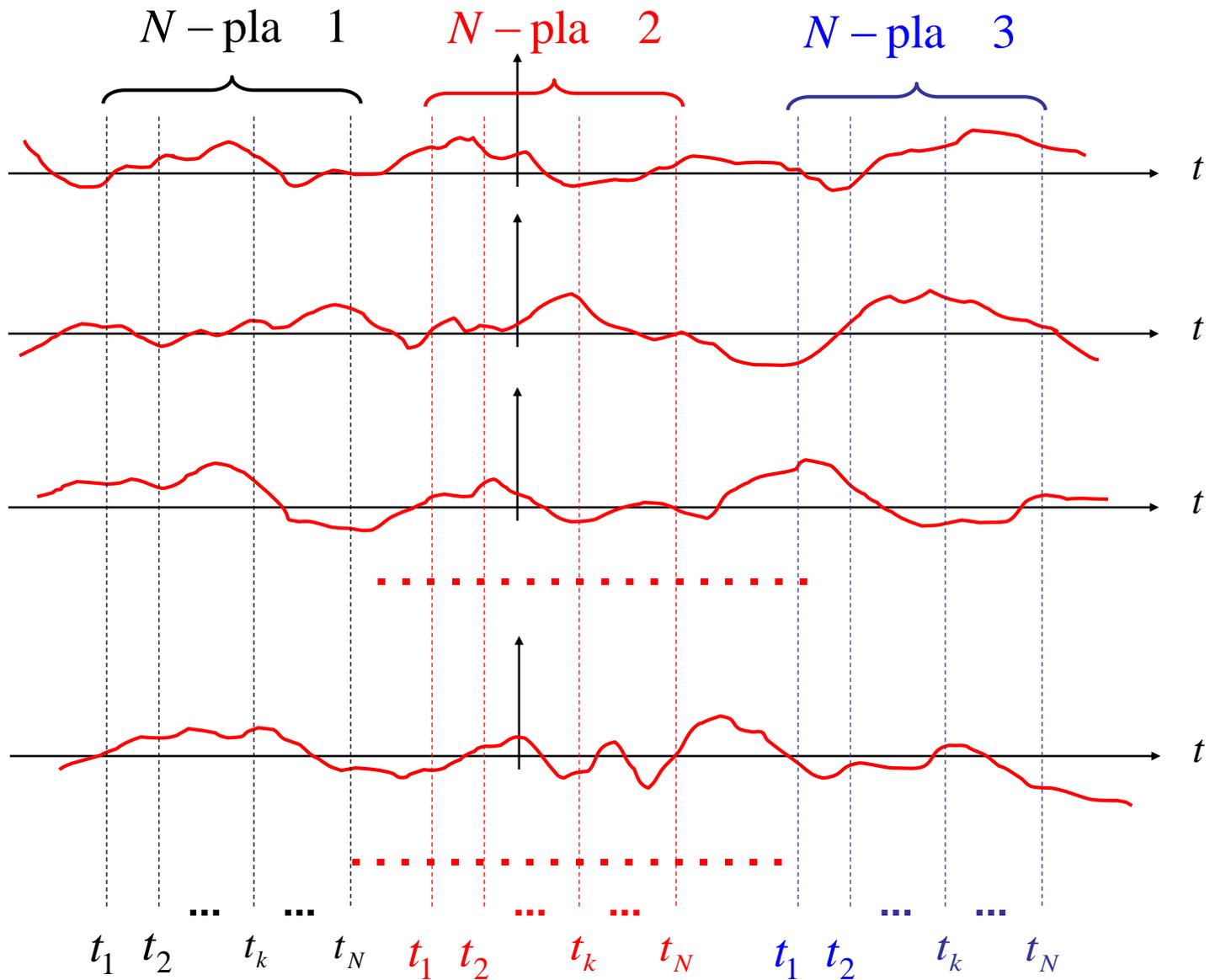
Il processo aleatorio è invariante alla traslazione temporale

Significato:

le proprietà statistiche di qualsiasi N -pla di variabili aleatorie dipendono esclusivamente dalle reciproche distanze degli istanti di tempo che le hanno determinate



Processi stazionari



processo stazionario in senso lato (o debole):

La proprietà relativa a $f_N(\dots)$ dei processi stazionari vale per $N \leq 2$

$$f_1(x_1, t_1) = f_1(x_1) \quad \text{indipendente da } t_1$$

$$f_2(x_1, t_1; x_2, t_2) = f_2(x_1, x_2; t_2 - t_1) = f_2(x_1, x_2; \tau)$$

Pertanto:

$E[x(t)]$	indipendente da t
$R_x(t, t + \tau)$	dipende solo da τ

Il processo:

$$\{x(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + \theta)$$

θ variabile aleatoria (ad es:
uniformemente distribuita tra 0 e 2π)

risulta essere stazionario (almeno in senso lato)



processo **ciclo-stazionario in senso lato**:

$$\begin{aligned} E[x(t)] & \text{ periodico in } t \\ R_x(t, t+\tau) & \forall \tau \text{ è periodica in } t \end{aligned}$$

La dipendenza da t , se c'è,
deve essere di tipo periodico

Esempio:

$$\{x(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k g(t - kT) \quad a_k = \text{variabili aleatorie indipendenti}$$

$$\text{con } E[a_k] = 0, \quad E[a_k a_j] = \sigma_a^2 \delta_{kj}$$

è un processo ciclostazionario



Processo aleatorio:

Corrispondenza tra uscite elementari di un esperimento aleatorio e funzioni della variabile t , $x^{(i)}(t)$ (**realizzazioni**).

Fissati N istanti un istante t_1, t_2, \dots, t_N , campionando le realizzazioni otteniamo N variabili aleatorie $\{x_1=x(t_1), x_2=x(t_2), \dots, x_N=x(t_N)\}$ la cui densità di probabilità congiunta $f_N(x_1, t_1; x_2, t_2; \dots; x_N, t_N)$ rappresenta il modello completo di ordine N del processo.

Processo stazionario in senso forte (stretto): $\forall N$, il modello è invariante a una traslazione degli istanti temporali.

Il modello dipende da $t_i - t_1$ per $i=2, \dots, N$ ma non da t_1 .



Limitiamoci ora a $N \leq 2$.

Sia $t_1 = t$ e $t_2 = t + \tau$.

Modello del primo ordine $f_1(x(t))$ caratterizzato dal valor medio d'insieme $E[x(t)]$.

Modello del secondo ordine $f_2(x(t), x(t + \tau))$ caratterizzato dalla funzione di autocorrelazione $R_x(t, t + \tau) = E[x(t)x(t + \tau)]$.

- Il processo si dice **stazionario** (almeno in senso debole o lato) se il **valor medio e la funzione di autocorrelazione non dipendono da t** .
- Il processo si dice **ciclo-stazionario** (almeno in senso debole o lato) **se almeno una delle due medie dipende da t e, qualora ci sia dipendenza da t , la dipendenza è di tipo periodico.**
- Il processo si dice **non stazionario** (nemmeno in senso debole) **se almeno una delle due medie dipende da t in modo non periodico.**



Proprietà della funzione di autocorrelazione

(per un processo stazionario)

1) $R_x(\tau) = R_x(-\tau)$ (funzione pari)

2) $R_x(0) > 0$ (corrisponde alla potenza media del processo)

Per un processo stazionario $E[x^2(t)]$ è **indipendente da t**

La potenza istantanea media è **indipendente da t**

Essa è pari alla **potenza media** del processo

3) $R_x(0) \geq |R_x(\tau)|$

$$E\left\{\left[x(t) \pm x(t+\tau)\right]^2\right\} \geq 0$$

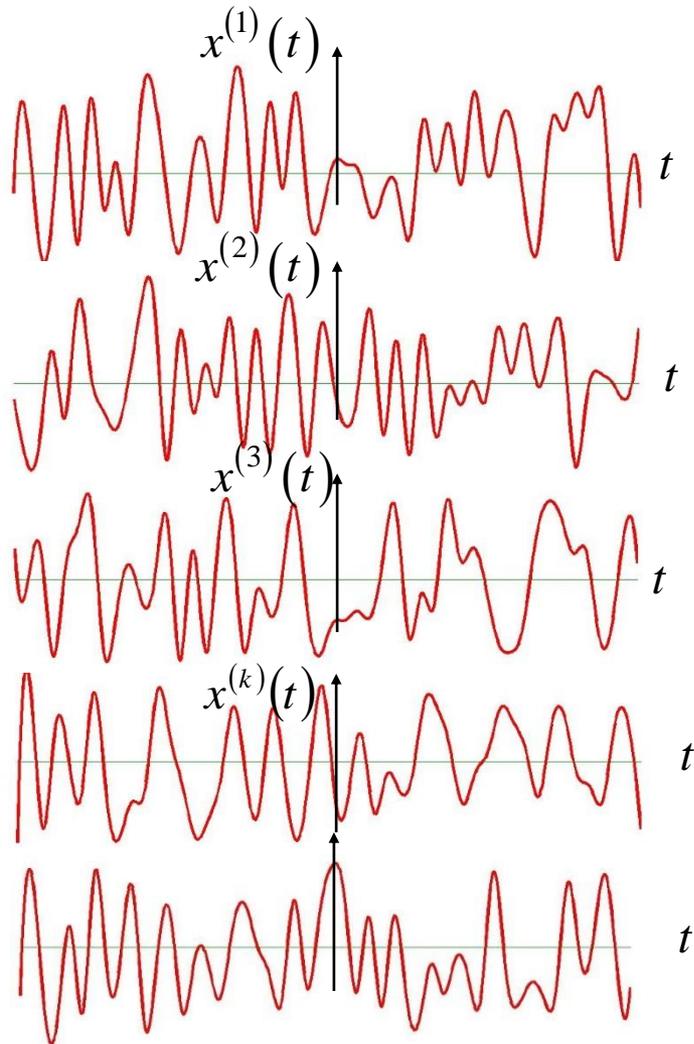
$$E\left\{\left[x(t) \pm x(t+\tau)\right]^2\right\} = E\left[x^2(t)\right] + E\left[x^2(t+\tau)\right] \pm 2E\left[x(t)x(t+\tau)\right] \geq 0$$

$$2R_x(0) \geq \pm 2R_x(\tau) \implies R_x(0) \geq |R_x(\tau)|$$

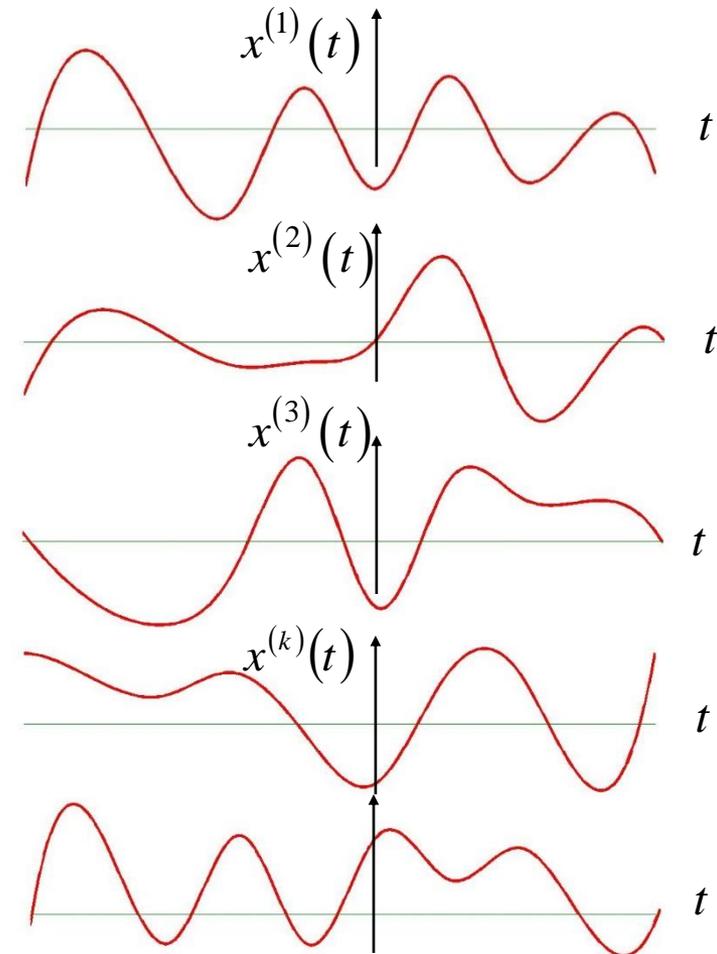


Significato della funzione di auto correlazione

Con riferimento ad un processo stazionario



Processo rapidamente variabile

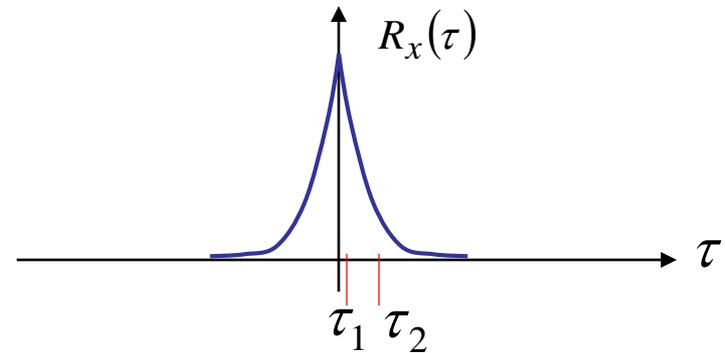
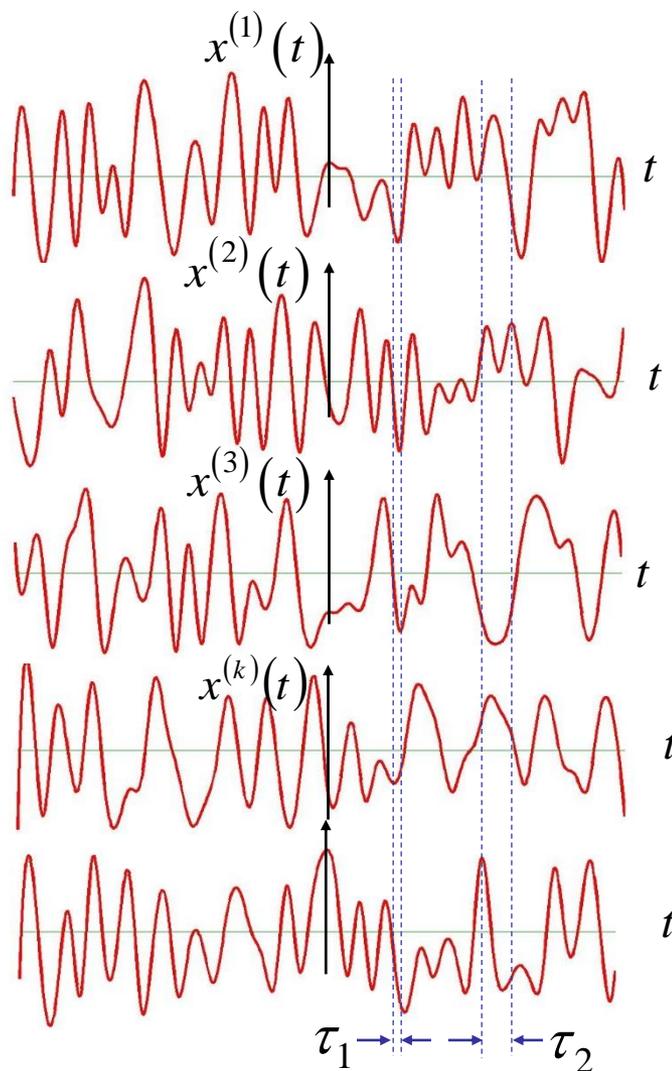


Processo lentamente variabile



Significato della funzione di auto correlazione

Processo rapidamente variabile



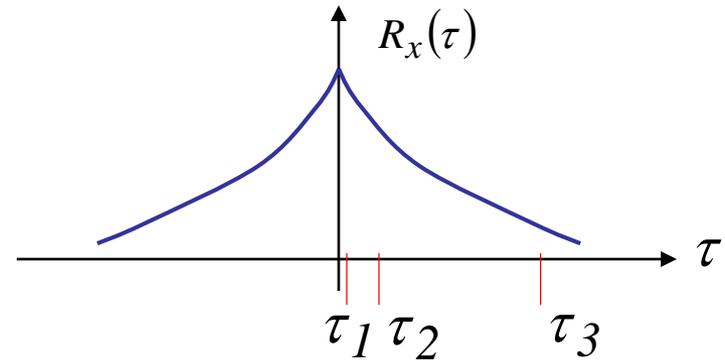
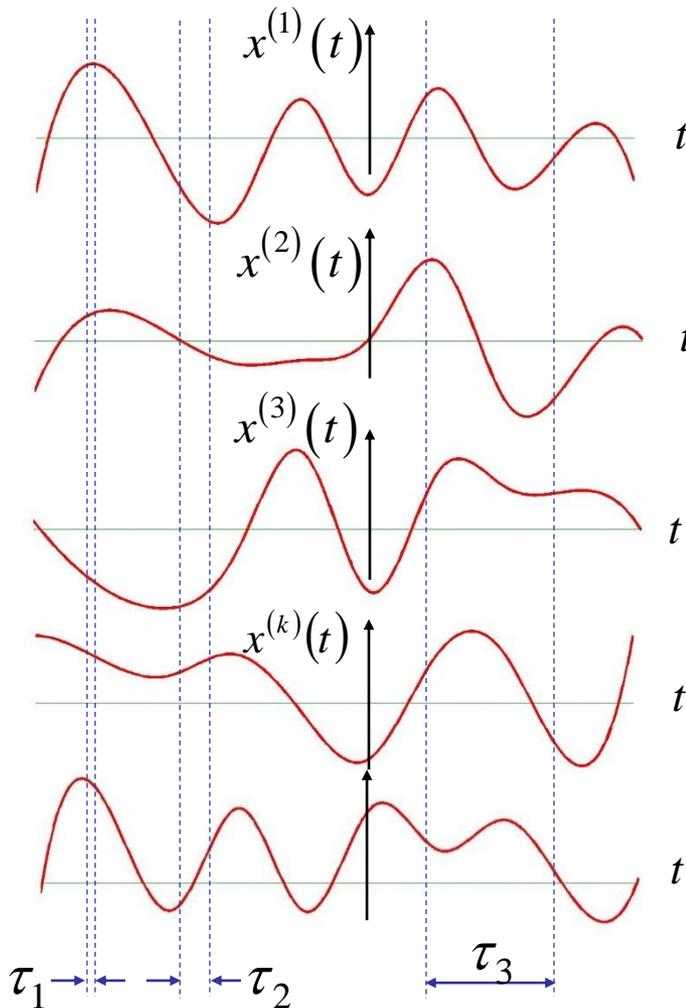
$\tau_1 \Rightarrow$ I prodotti: $x(t)x(t + \tau)$
sono per lo più positivi
 $E[x(t)x(t + \tau_1)] > 0$

$\tau_2 \Rightarrow$ I prodotti: $x(t)x(t + \tau)$
sono sia positivi, sia negativi
 $E[x(t)x(t + \tau_2)] \cong 0$



Significato della funzione di auto correlazione

Processo lentamente variabile



τ_1
 τ_2



I prodotti: $x(t)x(t + \tau)$
sono per lo più positivi

$$E[x(t)x(t + \tau_1)] > 0$$

$$E[x(t)x(t + \tau_2)] > 0$$

τ_3



I prodotti: $x(t)x(t + \tau)$
sono sia positivi, sia negativi

$$E[x(t)x(t + \tau_3)] \cong 0$$



Definizione:

Data una funzione del tempo $x(t)$, e una funzione

$$g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), x(t + \tau_3), \dots],$$

si definisce **media temporale di** $g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), x(t + \tau_3), \dots]$ il

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots] dt$$
$$= \left\langle g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots] \right\rangle$$

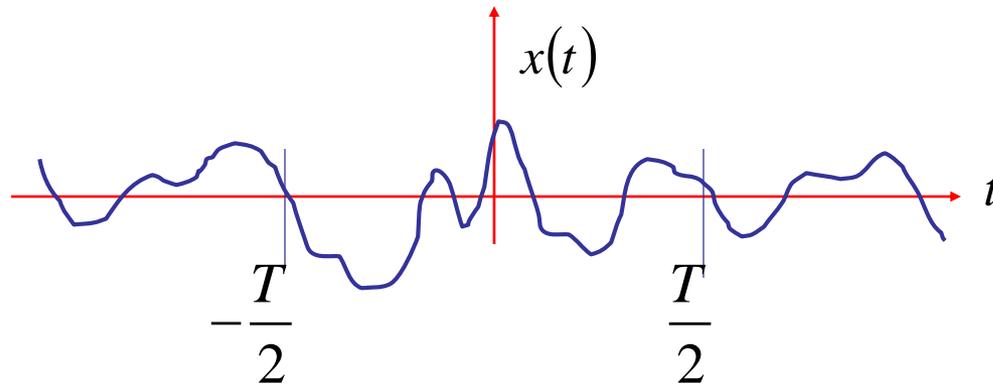
Se vi è una sola variabile τ_i , la indicheremo semplicemente con τ



Esempio n. 1

Non è presente alcuna variabile τ_i e
la funzione $g[x(t)]$ è l'identità:

$$g[x(t)] = x(t)$$



$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x(t) dt = \text{Valor medio temporale di } x(t)$$



Esempio n. 2

$$g[x(t)] = x^2(t)$$

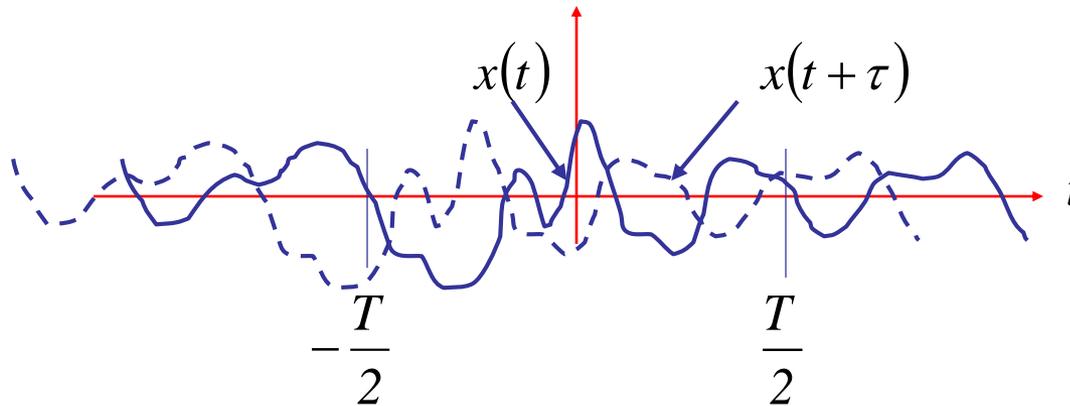
$$\langle x^2(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x^2(t) dt \quad \text{Valore quadratico medio}$$

Corrisponde alla potenza media del segnale $x(t)$



Esempio n. 3

$$g[x(t), x(t + \tau)] = x(t)x(t + \tau)$$



$$\langle x(t)x(t + \tau) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x(t)x(t + \tau) dt = \mathfrak{R}_x(\tau)$$

Funzione di autocorrelazione temporale del segnale $x(t)$



Medie temporali

- Le medie temporali vengono eseguite su singole funzioni
- Possono quindi essere eseguite su ciascuna realizzazione di un processo aleatorio

In generale:

una prefissata media temporale è **funzione** della realizzazione su cui viene eseguita

Ma....

ci sono processi aleatori tali che la media temporale è **indipendente** dalla realizzazione su cui viene eseguita



esempio

$$x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \phi)$$

A : var. aleatoria, unif.
distribuita tra -1 e $+1$

ϕ : var. aleatoria, unif.
distribuita tra 0 e 2π

A e ϕ tra loro indipendenti

Valor medio temporale:

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A \cos(2\pi f_0 t + \phi) dt = 0$$

indipendente dalla realizzazione

Autocorrelazione temporale:

$$\begin{aligned} \langle x(t)x(t+\tau) \rangle &= \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A^2 \cos(2\pi f_0 t + \phi) \cos[2\pi f_0 (t + \tau) + \phi] dt \end{aligned}$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} \frac{1}{2} A^2 \cos(4\pi f_0 t + 2\pi f_0 \tau + 2\phi) dt + \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} \frac{1}{2} A^2 \cos(2\pi f_0 \tau) dt$$

$$= \frac{1}{2} A^2 \cos(2\pi f_0 \tau)$$

Dipende dalla realizzazione



Processi aleatori regolari

Definizione:

Processi aleatori regolari in senso stretto (o forte)

processi aleatori per i quali tutte le medie temporali fatte sulle varie realizzazioni coincidono con probabilità = 1

Processi aleatori regolari in senso lato (o debole)

processi aleatori per i quali il **valor medio** e l'**autocorrelazione temporale** fatte sulle varie realizzazioni coincidono con probabilità = 1

con probabilità = 1:

Significa che su qualche realizzazione una media può anche essere diversa rispetto a quella ottenuta sulle altre realizzazioni,

ma questo evento ha probabilità nulla



Esempio n. 1

$$x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \phi)$$

A : var. aleatoria, unif.
distribuita tra -1 e $+1$

ϕ : var. aleatoria, unif.
distribuita tra 0 e 2π

A e ϕ tra loro indipendenti

$$\langle x(t) \rangle = 0$$

indipendente dalla realizzazione

$$\mathfrak{R}_x(\tau) = \langle x(t)x(t+\tau) \rangle = \frac{1}{2} A^2 \cos(2\pi f_0 \tau)$$

dipende dalla realizzazione

Questo processo non è regolare,
nemmeno in senso debole



Esempio n. 2

$$x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \varphi)$$

A : costante

φ : var. aleatoria, unif.
distribuita tra 0 e 2π

Valor medio temporale:

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A \cos(2\pi f_0 t + \varphi) dt = 0$$

indipendente dalla realizzazione

Autocorrelazione temporale:

$$\langle x(t)x(t+\tau) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A^2 \cos(2\pi f_0 t + \varphi) \cos[2\pi f_0 (t + \tau) + \varphi] dt$$

$$= \frac{1}{2} A^2 \cos(2\pi f_0 \tau)$$

indipendente dalla realizzazione

Questo processo aleatorio è regolare (almeno in senso debole)



Si consideri un processo che sia:

- a) stazionario in senso stretto
- b) regolare in senso stretto

Se per $\forall g[\cdot]$ e per $\forall (\tau_1, \tau_2, \tau_3 \dots)$:

$$\langle g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots] \rangle = E \{ g[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots] \}$$

diremo che il processo aleatorio è **ergodico in senso stretto**

Si consideri un processo che sia:

- a) stazionario in senso debole
- b) regolare in senso debole

Se : $\langle x(t) \rangle = E[x(t)]$

e se $\forall \tau \quad \langle x(t)x(t + \tau) \rangle = E[x(t)x(t + \tau)] = R_x(\tau)$

diremo che il processo aleatorio è **ergodico in senso debole**



Significato:

Fissata una qualsiasi $N - \text{pla}$ (τ_1, τ_2, \dots) e una qualsiasi funzione $g[\]$,

la media temporale

$$\left\langle g \left[x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots \right] \right\rangle$$

(indipendente dalla realizzazione, poiché il processo è regolare)

coincide con la media d'insieme

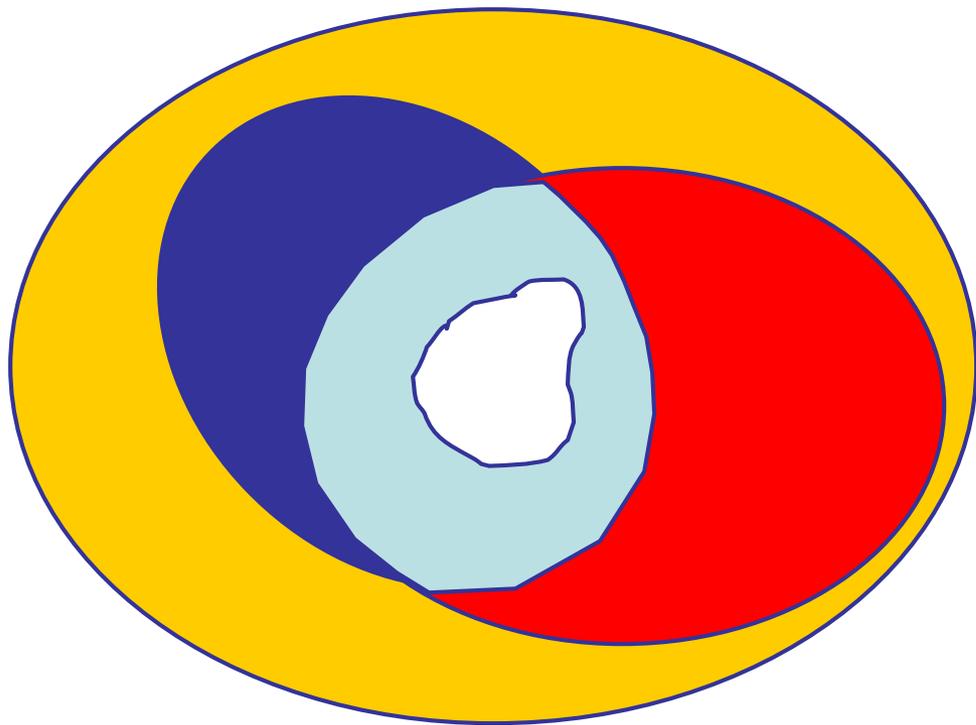
$$E \{ g [x(t), x(t + \tau_1), x(t + \tau_2), \dots] \}$$

(dipendente soltanto dalla funzione $g[\]$ e dalla $N - \text{pla}$ (τ_1, τ_2, \dots) , poiché il processo è stazionario)

(Significato ovvio per il caso di processi ergodici in senso debole)



Mappa dei processi aleatori



- Processi aleatori
- Processi aleatori stazionari
- Processi aleatori regolari
- Processi aleatori stazionari e regolari
- Processi aleatori ergodici



Esempio di processo ergodico

Esempio

$$x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \phi)$$

A : costante

ϕ : var. aleatoria, unif.
distribuita tra 0 e 2π

Già visto che questo processo aleatorio è:

Stazionario (almeno in senso debole)
(diapositiva N. 21)

Regolare (almeno in senso debole)
(diapositiva N. 39)

Esso è anche ergodico (almeno in senso debole)

$$E[\{x(t)\}] = 0$$

$$R_x(\tau) = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0 \tau)$$

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} A \cos(2\pi f_0 t + \theta) dt = 0$$

$$\mathfrak{R}_x(\tau) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} A^2 \cos(2\pi f_0 t + \theta) \cos(2\pi f_0 (t + \tau) + \theta) dt = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0 \tau)$$



Qualche considerazione...

Per la i -esima realizzazione di un processo aleatorio:

$$E_i = \int_{-\infty}^{+\infty} x_i^2(t) dt$$

$$P_i = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x_i^2(t) dt$$

Energia complessiva

Potenza media

variabili aleatorie

Per il processo:

$$E_x = E[E_i] = E\left[\int_{-\infty}^{+\infty} x^2(t) dt\right] = \int_{-\infty}^{+\infty} E[x^2(t)] dt = \int_{-\infty}^{+\infty} R_x(t,t) dt$$

$$P_x = E\left[\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x^2(t) dt\right] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} E[x^2(t)] dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} R_x(t,t) dt$$



... ulteriori considerazioni

Se il processo è **stazionario**:

$$P_x = R_x(0)$$

$$E_x = \int_{-\infty}^{+\infty} R_x(0) dt$$

Per processi stazionari:

$$E_x \leq M < \infty \quad \longrightarrow \quad R_x(0) = 0, \quad E[x^2(t)] = 0$$

e quindi:

$$\boxed{\forall t, x(t) = 0 \quad \text{con probabilità} = 1}$$

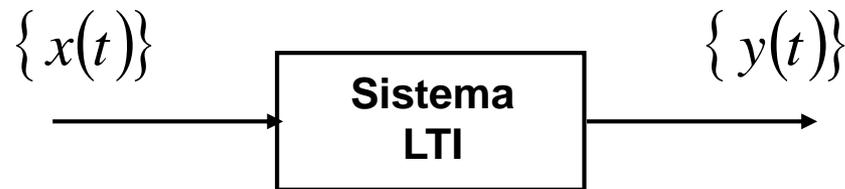
Pertanto da un punto di vista teorico si considerano solo **processi stazionari “di potenza”**



Processi aleatori congiunti

Su uno stesso spazio probabilistico possono essere definiti più processi aleatori

(ad esempio i processi di ingresso e di uscita di un sistema LTI)



Due processi aleatori $\{x(t)\}$ e $\{y(t)\}$ si dicono **indipendenti (incorrelati)** se:

$\forall (t_1, t_2),$
 $x(t_1)$ e $y(t_2)$ sono variabili aleatorie **indipendenti (incorrelate)**



Definizione:

$$R_{xy}(t_1, t_2) = E[x(t_1)y(t_2)]$$

$$\text{NB.: } R_{xy}(t_1, t_2) = R_{yx}(t_2, t_1)$$

Due processi aleatori si dicono

congiuntamente stazionari in senso lato se :

- 1) ambedue sono stazionari in senso lato
- 2) $R_{xy}(t_1, t_2)$ dipende solo da $\tau = t_2 - t_1$

$$\text{In questo caso: } R_{xy}(\tau) = R_{yx}(-\tau)$$



Processo aleatorio:

Corrispondenza tra uscite elementari di un esperimento aleatorio e funzioni di una variabile $x^{(i)}(t)$

Fissato un istante t_0 il processo diventa una variabile aleatoria, caratterizzata dalla sua funzione di distribuzione e dalla sua densità di probabilità.

Ad ogni istante t_0 corrisponde un valor medio del processo $E[x(t_0)]$
Per certi processi aleatori esso è indipendente da t_0

Scegliendo due qualsiasi istanti t_1 e t_2 , si evidenziano due variabili aleatorie: $x(t_1)$ e $x(t_2)$. Si definisce **funzione di auto correlazione** il valor medio del prodotto di queste due variabili aleatorie:

$$R_x(t_1, t_2) = E[x(t_1)x(t_2)]$$

In generale essa dipende da t_1 e t_2 , ma talvolta dipende soltanto dalla differenza $t_1 - t_2 = \tau$



Un processo aleatorio caratterizzato da:

Valor medio indipendente dall'istante t

Funzione di auto correlazione dipendente soltanto da $\tau = t_1 - t_2$

si dice **stazionario** in senso debole

Ogni realizzazione è una funzione della variabile t .

Per ognuna di esse si può definire un valor medio temporale:

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x(t) dt =$$

e una funzione di autocorrelazione temporale:

$$\langle x(t)x(t + \tau) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x(t)x(t + \tau) dt = \mathfrak{R}_x(\tau)$$



Processi aleatori regolari in senso lato (o debole)

processi aleatori per i quali il **valor medio** e l'**autocorrelazione temporale** fatte sulle varie realizzazioni coincidono con probabilità = 1

Se un processo è:

- a) **stazionario in senso debole**
- b) **regolare in senso debole**

e se : $\langle x(t) \rangle = E[x(t)]$

e per $\forall \tau$ $\langle x(t)x(t+\tau) \rangle = E[x(t)x(t+\tau)] = R_x(\tau)$

allora il processo aleatorio è **ergodico in senso debole**



Determinare medie temporali e medie d'insieme del processo aleatorio,

$$\{x^{(k)}(t)\} = A \cos(2\pi f_0 t + |\theta_k|)$$

discutendo le caratteristiche del processo (stazionarietà, regolarità, ergodicità).

A e f_0 sono costanti, mentre θ_k è uniformemente distribuita tra $-\pi$ e π .

Soluzione

Medie d'insieme

$$E[x(t)] = E[A \cos(2\pi f_0 t + |\theta_k|)] = \frac{A}{\pi} \int_0^\pi \cos(2\pi f_0 t + \theta_k) d\theta = \frac{2A}{\pi} \sin(2\pi f_0 t)$$

$$\begin{aligned} E[x(t)x(t+\tau)] &= E\left[A^2 \cos(2\pi f_0 t + |\theta_k|) \cos(2\pi f_0(t+\tau) + |\theta_k|)\right] \\ &= \frac{A^2}{2\pi} \left[\int_0^\pi \cos(2\pi f_0(2t+\tau) + 2\theta_k) d\theta + \int_0^\pi \cos(2\pi f_0\tau) d\theta \right] = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0\tau) \end{aligned}$$



Medie temporali

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A \cos(2\pi f_0 t + |\theta_k|) dt = 0$$

$$\langle x(t)x(t+\tau) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A^2 \cos(2\pi f_0 t + |\theta_k|) \cos(2\pi f_0 (t+\tau) + |\theta_k|) dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{A^2}{2T} \int_{-T/2}^{+T/2} [\cos(2\pi f_0 (2t+\tau) + 2|\theta_k|) + \cos(2\pi f_0 \tau)] dt = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0 \tau)$$

Discussione

La media d'insieme dipende da t in modo periodico, mentre la funzione di autocorrelazione d'insieme non dipende da t . Pertanto il processo è ciclo-stazionario, almeno in senso debole.

Le medie temporali non dipendono dalla realizzazione. Pertanto il processo è regolare, almeno in senso debole.

Non essendo stazionario, il processo non è ergodico, nemmeno in senso debole.



Script Matlab (S1)

```
clear
f0=1; T0=5;dt=.01;t=0:dt:T0; %asse dei tempi
N=10000;N1=100; phim=pi; %realizzazioni, elementi correlazione, fase max
A=ones(1,N); %A=1
phi=rand(1,N)*2*pi-pi; %angolo unif. compreso tra -pi e pi
for i=1:N, x(i,:)=A(i)*cos(2*pi*f0*t+abs(phi(i))); end %realizzazioni
plot(t,mean(x,1),'k')
xlabel('t');
title('valor medio processo in funzione di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont');keyboard;
[corr,corrcoeff,media,varianza] = correlazione(x,N1); %correlazione d'insieme
plot(t(1:size(corr,2)),corr(1,:), 'k')
xlabel('\tau');
title('correlazione d'insieme in funzione di \tau per un dato valore di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont'); keyboard;
plot(t(1:size(corr,1)),corr(:,1), 'k')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('t');
title('correlazione d'insieme in funzione di t per un dato valore di \tau')
disp('digitare dbcont'); keyboard;
[corrt,corrcoeffft,mediat,varianzat] = correlazionetemporale(x,N1); %corr. temporale
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(1,:), 'k-o');hold on;
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(2,:), 'r:*'); hold off
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('\tau');
title('correlazione temporale prima (o) e seconda (*) realizzazione')
```



Script Matlab (S2)

```
clear
f0=1; T0=5;dt=.01;t=0:dt:T0; %asse dei tempi
N=10000;N1=100; phim=pi; %realizzazioni, elementi correlazione, fase max
%A=2*(rand(1,N)>0.5)-1; %A=+1 o -1 con uguale probabilità
%A=2*rand(1,N)-1; %A uniformemente compresa tra -1 e 1
A=ones(1,N); %A=1
phi=rand(1,N)*phim; %angolo unif. compreso tra 0 e phim
for i=1:N, x(i,:)=A(i)*cos(2*pi*f0*t+phi(i)); end %realizzazioni
plot(t,mean(x,1),'k')
xlabel('t');
title('valor medio processo in funzione di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont');keyboard;
[corr,corrcoeff,media,varianza] = correlazione(x,N1); %correlazione d'insieme
plot(t(1:size(corr,2)),corr(1,:), 'k')
xlabel('\tau');
title('correlazione d'insieme in funzione di \tau per un dato valore di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont'); keyboard;
plot(t(1:size(corr,1)),corr(:,1), 'k')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('t');
title('correlazione d'insieme in funzione di t per un dato valore di \tau')
disp('digitare dbcont'); keyboard;
[corrt,corrcoeff,mediat,varianzat] = correlazionetemporale(x,N1); %corr. temporale
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(1,:), 'k-o');hold on;
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(2,:), 'r:*'); hold off
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('\tau');
title('correlazione temporale prima (o) e seconda (*) realizzazione')
```



Determinare medie temporali e medie d'insieme del processo aleatorio,

$$\{x^{(k)}(t)\} = A_k \cos(2\pi f_k t + \theta)$$

discutendo le caratteristiche del processo (stazionarietà, regolarità, ergodicità).

A_k può assumere con uguale probabilità i valori 1 e -1, f_k , indipendente da A_k , può assumere con uguale probabilità i valori f_0 e $2f_0$, mentre θ è una costante.

Soluzione

Medie d'insieme

$$E[x(t)] = E[A_k \cos(2\pi f_k t + \theta)] = E[A_k] E[\cos(2\pi f_k t + \theta)] = 0$$

$$E[x(t)x(t+\tau)] = E[A^2 \cos(2\pi f_k t + \theta) \cos(2\pi f_k (t+\tau) + \theta)]$$

$$= \frac{1}{2} E[\cos(2\pi f_k (2t + \tau) + 2\theta) + \cos(2\pi f_k \tau)] =$$

$$= \frac{1}{4} (\cos(2\pi f_0 (2t + \tau) + 2\theta) + \cos(2\pi f_0 \tau) + \cos(2\pi 2f_0 (2t + \tau) + 2\theta) + \cos(2\pi 2f_0 \tau))$$



Medie temporali

$$\langle x(t) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A_k \cos(2\pi f_k t + \theta) dt = 0$$

$$\langle x(t)x(t+\tau) \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} A^2 \cos(2\pi f_k t + \theta) \cos(2\pi f_k (t + \tau) + \theta) dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T/2}^{+T/2} [\cos(2\pi f_k (2t + \tau) + 2\theta) + \cos(2\pi f_k \tau)] dt = \frac{1}{2} \cos(2\pi f_k \tau)$$

Discussione

La media d'insieme non dipende da t , mentre la funzione di autocorrelazione d'insieme dipende da t in modo periodico. Pertanto il processo è ciclo-stazionario, almeno in senso debole.

L'autocorrelazione temporale dipende dalla realizzazione. Pertanto il processo non è regolare, nemmeno in senso debole.



Script Matlab (S3)

```
clear
f0=1; T0=5;dt=.01;t=0:dt:T0; %asse dei tempi
N=10000;N1=100; phi=pi/4; %realizzazioni, elementi correlazione, fase max
A=2*(rand(1,N)>0.5)-1; %A=+1 o -1 con uguale probabilità
fk=f0*((rand(1,N)>0.5)+1); %fk=f0 o 2f0 con uguale probabilità
for i=1:N, x(i,:)=A(i)*cos(2*pi*fk(i)*t+phi); end %realizzazioni
plot(t,mean(x,1),'k')
xlabel('t');
title('valor medio processo in funzione di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont');keyboard;
[corr,corrcoeff,media,varianza] = correlazione(x,N1); %correlazione d'insieme
plot(t(1:size(corr,2)),corr(1,:), 'k')
xlabel('\tau');
title('correlazione d'insieme in funzione di \tau per un dato valore di t')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
disp('digitare dbcont'); keyboard;
plot(t(1:size(corr,1)),corr(:,1), 'k')
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('t');
title('correlazione d'insieme in funzione di t per un dato valore di \tau')
disp('digitare dbcont'); keyboard;
[corrt,corrcoefft,mediat,varianzat] = correlazionetemporale(x,N1); %corr. temporale
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(1,:), 'k-o');hold on;
plot(t(1:size(corrt,2)),corrt(2,:), 'r:*'); hold off
set(gca,'Ylim',[-1,1]);
xlabel('\tau');
title('correlazione temporale prima (o) e seconda (*) realizzazione')
```

