

Zagadnienia na kolokwium

1 Kolokwium teoretyczne - 40 pkt, 45 minut

Kolokwium teoretyczne będzie składało się z 3 zadań. Dozwolony jest prosty kalkulator (nie w telefonie/tablecie/etc) bez funkcji trygonometrycznych. Zadania będą obejmowały następujące zagadnienia:

- średnia i energia sygnałów (ciągłe i dyskretne; rzeczywiste i zespolone; zdefiniowane wzorem, wykresem lub opisowo);
- splot i korelacja wektorów (rzeczywiste i zespolone);
- obliczenia funkcji autokorelacji;
- obliczenia współczynników PACF;
- obliczenia współczynników modelu AR;
- badania stacjonarności modeli AR, średniej modeli AR, dla AR(1) dodatkowo wariancja;
- obliczenia średniej wariancji i współczynników funkcji autokorelacji dla modeli MA;
- dualność AR \leftrightarrow MA dla modeli AR($P \leq 2$) i MA($Q \leq 2$);
- rozwijanie funkcji w szereg Fouriera (zdefiniowanych wzorem, graficznie lub opisowo);
- obliczenia DFT dla wektorów 3 i 4 elementowych;
- obliczenia wartości modelu regresji liniowej (obowiązuje od II terminu).

2 Zadania powtórkowe - teoria

2.1 Parametry

Oblicz średnią i energię następujących funkcji (w przypadku funkcji dyskretnych załóż $F_s = 20$ Hz). Wynik sprawdź w MatLAB:

- $x(t) = 1 + 2i \cdot t$ dla $t \in \langle 0, 5 \rangle$
- $x(t) = 2 \sin^2(2t)$ dla $t \in \langle 0, \pi/4 \rangle$ (tylko ciągły)
- trójkąt ($tw = 5s$, $szer = 4s$, $amp = 2$) dla $t \in \langle 0, 8 \rangle$
- trójkąt ($szer. = 4$, $amp. = 3$, $tw = 2$) dla $F_s = 10$ i $t \in \langle -2, 10 \rangle$
- funkcja piłokształtna o okresie 2s i amplitudzie 3 dla $t \in \langle 0, 8 \rangle$
- $x(t) = (3 + i) \cdot t$ dla $t \in \langle 0, 6 \rangle$
- $x(t) = (3 - i \cdot t)^2$ dla $t \in \langle -2, 4 \rangle$
- $x(t)$ ($F_s = 10$, $t \in \langle -4, 6 \rangle$):

$$x(t) = \begin{cases} 2t \cdot \text{sgn}(t) & \text{dla } |t - 1| \leq 2 \\ i \cdot (1 - \text{sgn}(t)) & \text{dla } |t - 1| > 2 \end{cases} \quad (1)$$

2.2 Splot i korelacja

Policz splot i korelację następujących sygnałów:

$$\mathbf{x1} = [1+i, 1-i, -1+i, -1-i] \text{ z } \mathbf{y1} = [1, 2-i, 2+i]$$

$$\mathbf{x2} = [3-i, 3, -2i, 3+i] \text{ z } \mathbf{y2} = [2+2i, 2-2i, 2i]$$

$$\mathbf{x3} = [2-i, 3+4i, -12i, -2i] \text{ z } \mathbf{y3} = [1-2i, 1+2i, -3i]$$

$$\mathbf{x4} = [-2, 1-i, 3i, 3] \text{ z } \mathbf{y4} = [1, 2-i, 2i]$$

$$\mathbf{x5} = [-3+2i, 2-3i, -2, 1+i] \text{ z } \mathbf{y5} = [2, -2+3i, 3i]$$

2.3 PACF

Policz wartości funkcji PACF dla modeli AR(2) i AR(3) dla poniższych wektorów. Wyniki sprawdź w MatLAB:

$$\mathbf{x1} = [2, 0, 0, -3, 1];$$

$$\mathbf{x2} = [-3, 2, 3, 3, 0, 1]$$

$$\mathbf{x3} = [-1, -2, 0, -3, 1]$$

$$\mathbf{x4} = [4, 0, 2, -2, 0, -1]$$

2.4 AR, AR->MA

1. Policz współczynniki modeli AR(2) i AR(3) dla wektorów z rozdziału PACF.
2. Sprawdź stacjonarność poniższych modeli AR. Dla każdego z nich policz średnią, a dla AR(1) dodatkowo wariancję. Jeśli to możliwe, przekształć w szereg MA(∞) dla modeli AR(1) i AR(2).

$$x_t = -2 + 0.25 \cdot x_{t-1} + N(0, 1)$$

$$x_t = 1 - 0.4 \cdot x_{t-1} + N(0, 2)$$

$$x_t = 1 - 0.4 \cdot x_{t-1} - 0.5 \cdot x_{t-2} + N(0, 1)$$

$$x_t = -1 + 0.4 \cdot x_{t-1} + 0.7 \cdot x_{t-2} + N(0, 1)$$

$$x_t = 1 - 0.25 \cdot x_{t-1} - 0.6 \cdot x_{t-2} + N(0, 1)$$

$$x_t = 0.25 \cdot x_{t-1} + 0.4 \cdot x_{t-2} + N(0, 2)$$

$$x_t = 1 + 0.25 \cdot x_{t-1} + 0.4 \cdot x_{t-2} + N(0, 2)$$

$$x_t = 1.9 - 1.5 \cdot x_{t-1} - 0.1 \cdot x_{t-2} + 0.2 \cdot x_{t-3} + N(0, 2)$$

2.5 MA, MA->AR

Policz średnią, wariancję i wartości funkcji autokorelacji dla następujących szeregów czasowych. Dla modeli MA(1) i MA(2), o ile to wykonywalne, przekształć dodatkowo w model AR(∞). Wyniki sprawdź w MatLAB

$$x_t = \epsilon_t - 0.6 \cdot \epsilon_{t-1}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 1)$$

$$x_t = \epsilon_t + 0.75 \cdot \epsilon_{t-1}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 2)$$

$$x_t = \epsilon_t - 1.5 \cdot \epsilon_{t-1}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 1)$$

$$x_t = \epsilon_t - 0.6 \cdot \epsilon_{t-1} + 0.3 \cdot \epsilon_{t-2}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 1)$$

$$x_t = \epsilon_t - 0.3 \cdot \epsilon_{t-1} + 0.6 \cdot \epsilon_{t-2}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 1)$$

$$x_t = \epsilon_t + 0.2 \cdot \epsilon_{t-1} + 0.2 \cdot \epsilon_{t-2}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 2)$$

$$x_t = \epsilon_t + 0.5 \cdot \epsilon_{t-1} - 0.25 \cdot \epsilon_{t-2}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 2)$$

$$x_t = \epsilon_t + 0.5 \cdot \epsilon_{t-1} - 0.25 \cdot \epsilon_{t-2} + 0.125 \cdot \epsilon_{t-3}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 2)$$

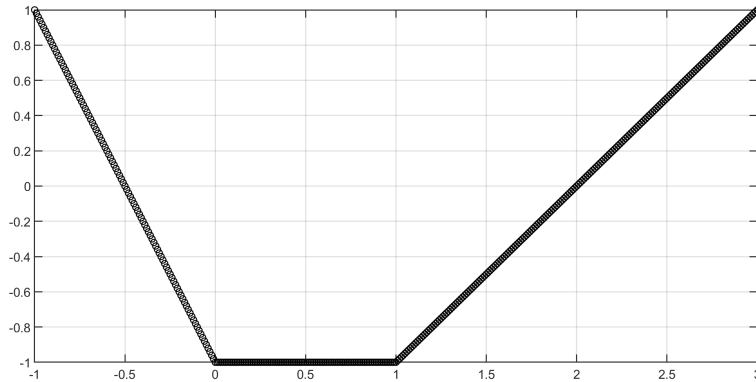
$$x_t = \epsilon_t + 0.2 \cdot \epsilon_{t-1} - 0.3 \cdot \epsilon_{t-2} - 0.1 \cdot \epsilon_{t-3}, \quad \epsilon_t \sim N(0, 1)$$

2.6 Szereg Fouriera

Rozwiń w szereg Fouriera, a następnie zaimplementuj w pakiecie MatLAB, poniższe sygnały (x3 - graficznie; $\mathbf{H}(t) = \{0 \text{ dla } t < 0; 1 \text{ dla } t \geq 0\}$):

$$x_1(t) = \begin{cases} 2t & \text{dla } t \in \langle 0, 1 \rangle \\ 2 & \text{dla } t \in \langle 1, 3 \rangle \\ 0 & \text{dla } t \in \langle 3, 6 \rangle \end{cases} \quad (2)$$

$$x_2(t) = \begin{cases} (t^2 - 1) \cdot \text{sgn}(t) & \text{dla } 1 \leq |t| < 3 \\ (t^2 - 1) \cdot H(t - 2) & \text{dla } |t| < 1 \end{cases} \quad (3)$$



Rysunek 1: Sygnał x3(t) do rozwinięcia w szereg Fouriera.

$$x_4(t) = \text{sgn}(2t) \cdot t^2 \quad \text{dla } |t| \leq 4 \quad (4)$$

$$x_5(t) = H(-2t) \cdot \text{trojkat}(tw = 0, amp = 1, szer = 2) \quad \text{dla } t \in \langle -2, 4 \rangle \quad (5)$$

$$x_6(t) = \begin{cases} -2 & \text{dla } t < 1 \\ 3 - 2 \cdot |t - 3| & \text{dla } t \geq 1 \end{cases} \quad \text{dla } t \in \langle -1, 5 \rangle \quad (6)$$

$$x_7(t) = \begin{cases} 2 & \text{dla } |t| \leq 1 \\ 2 \cdot t - 8 \cdot H(t - 3) & \text{dla } t > 1 \end{cases} \quad \text{dla } t \in \langle -1, 5 \rangle \quad (7)$$

$$x_8(t) = \text{sgn}(2t) \cdot (t^2 + 4) - 1 \quad \text{dla } t \in \langle -3, 3 \rangle \quad (8)$$

2.7 DFT

Policz DFT dla wektorów \mathbf{x} i \mathbf{y} z rozdziału o splocie i korelacji.

2.8 Regresja liniowa

Policz wartości parametrów modelu regresji liniowej dla następujących par punktów / układów równań. (M1 - model liniowy, M2 - model kwadratowy, M3 - wielomianowy stopnia 3, XN - model N-zmiennych liniowych);

$$\begin{array}{c|c} x & y \\ \hline 2 & 2 \\ 3 & 3 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{array} \quad \text{dla modeli : } M1, M2 \quad (9)$$

x	y
1	2
2	3
3	4
4	7
5	13

dla modeli : $M1, M2, M3$ (10)

$x1$	$x2$	y
1	1	4
2	3	4
3	5	-4
4	3	0
5	4	-1

dla modeli : $M1(wobec x1 i x2), X2$ (11)