

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РФ
ГОСУДАРСТВЕННОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ
«ВОРОНЕЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
УНИВЕРСИТЕТ»

ОСНОВЫ СТАТИСТИЧЕСКОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ

Часть 2

МОДЕЛИРОВАНИЕ СЛУЧАЙНЫХ ПРОЦЕССОВ

Учебное пособие для вузов

Ю.С. Радченко,
Т.А. Радченко

Издательско-полиграфический центр
Воронежского государственного университета
2010

Содержание

Введение.....	3
1. Принципы моделирования гауссовских процессов	4
1.1. Общие соотношения.....	4
1.2. Выбор шага дискретизации процесса.....	6
1.3. Методы формирования реализаций.....	6
2. Метод скользящего суммирования	10
2.1. Выбор длины фильтра.....	10
2.2. Методы расчета весовых коэффициентов.....	12
2.3. Синтез фильтров на основе решения системы нелинейных уравнений.....	15
3. Рекуррентный метод	16
3.1 Метод факторизации.....	16
4. Метод ортогональных разложений.....	20
4.1. Разложение Карунена – Лозва.....	20
4.2. Разложение в ряд Фурье.....	22
4.3. Неканонические разложения.....	25
5. Моделирование квазигармонических процессов.....	26
5.1 Прямые методы моделирования процессов.....	26
5.2. Метод моделирования с квадратурными компонентами.....	27
6. Моделирование негауссовских процессов	30
6.1. Общая схема моделирования.....	30
6.2. Трехэтапная схема формирования негауссовского процесса.....	31
6.3. Моделирование типовых радиотехнических негауссовских случайных процессов.....	34
6.4. Модифицированный трехэтапный метод формирования процессов.....	35
7. Формирование пуассоновских случайных процессов	37
7.1. Однородный пуассоновский случайный процесс.....	37
7.2. Формирование пуассоновских случайных процессов с кусочно-постоянной интенсивностью.....	39
7.3. Формирование пуассоновского процесса с произвольным законом изменения интенсивности.....	41
8. Лабораторные работы.....	46
Задания к лабораторным работам.....	48
Литература.....	50

Введение

В первой части учебного пособия рассматривались методы моделирования независимых случайных величин. В данной части учебного пособия дано изложение методов моделирования непрерывных и дискретных случайных процессов. В нем обобщен практический опыт

1.2. Выбор шага дискретизации процесса

При моделировании вместо непрерывной реализации процесса $x(t)$ формируются его отсчеты $x(t_j)$. Погрешность замены процесса $x(t)$ его отсчетами $x(t_j)$ определяется соотношением

$$\varepsilon = \max \left[\left\langle \left(x(t) - x(t_j) \right)^2 \right\rangle \right]^{1/2} = \sqrt{2(1 - R(\Delta t/2))}. \quad (1.7)$$

Для любого дифференцируемого процесса, используя (1.5), можно записать:

$$\varepsilon = \frac{\Delta t}{2\sqrt{-R''(0)}} = \frac{\Delta t}{2\tau_k}. \quad (1.8)$$

Для недифференцируемого процесса из (1.6) и (1.7) получаем:

$$\varepsilon = \sqrt{\frac{\Delta t}{\tau_k}}. \quad (1.9)$$

Используем (1.8), (1.9) для оценки шага дискретизации Δt . Возьмем $\varepsilon=0.05$. Тогда $\Delta t=0.1\tau_k$ – для дифференцируемого процесса, $\Delta t=\tau_k/400$ – для недифференцируемого процесса. Практика моделирования показала, что вполне приемлема величина шага дискретизации для дифференцируемых процессов $\Delta t=(0.1\div 0.2)\tau_k$, для недифференцируемых $\Delta t=(0.01\div 0.02)\tau_k$.

ПРИМЕР 1.1. Пусть $R(\tau) = \exp(-(\alpha\tau)^2/2)$. Тогда $R''(0) = -\alpha^2$, $\tau_k = 1/\alpha$. В этом случае $\Delta t=(0.1\div 0.2)\tau_k=(0.1\div 0.2)/\alpha$.

Пусть $R(\tau) = \exp(-\alpha|\tau|) \approx 1 - \alpha|\tau|$. Процесс с такой корреляционной функцией – недифференцируемый ($R''(0) = -\infty$). В этом случае $\tau_k = 1/\alpha$ и $\Delta t=(0.01\div 0.02)\tau_k=(0.01\div 0.02)/\alpha$.

1.3. Методы формирования реализаций

Все алгоритмы формирования реализаций случайных процессов могут быть отнесены к одному из методов моделирования:

- метод формирующего фильтра;
- метод ортогональных (канонических разложений);
- метод коррелированных векторов;
- метод условных распределений.

Идея **метода формирующего фильтра** состоит в пропуске белого шума через формирующий фильтр. При пропуске шума $u(t)$ с функцией корреляции $K_u(\tau)$ и спектральной плотностью мощности

$$S_u(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} K_u(\tau) \cos(\omega\tau) d\tau \text{ через фильтр с передаточной функцией } H(j\omega)$$

процесс $x(t)$ на выходе фильтра имеет спектральную плотность мощности

$$S_x(\omega) = S_u(\omega) |H(j\omega)|^2. \quad (1.10)$$

Здесь $j = \sqrt{-1}$. Если процесс $u(t)$ считать «полосовым белым» шумом в полосе $\omega \in [-\omega_g, \omega_g]$ с уровнем S_0 , то тогда $S_x(\omega) = S_0 |H(j\omega)|^2$.

Метод формирующего фильтра является одним из самых универсальных методов, пригодных для генерации процессов с любой корреляционной функцией. Он позволяет формировать реализации $x(t)$ произвольной длины. Его основной проблемой является нахождение передаточных функций $H(p)$ и $H(z)$, уменьшение методических погрешностей, связанных с цифровым представлением $H(z)$. Так, например, корреляционные функции процессов $x(t)$ и $x(j)$ совпадают в соответствующие моменты времени, а их спектральные плотности мощности могут отличаться. Конечное число коэффициентов цифрового фильтра $H(z)$ также влияет на соответствие статистических характеристик процессов $x(t)$ и $x(j)$.

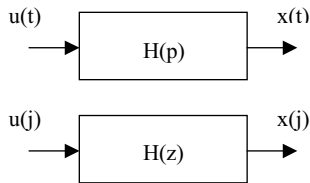


Рис. 1.2 Схема формирования коррелированного процесса

Здесь и далее используется обозначение $x(t_j) = x(j)$, $u(t_j) = u(j)$.

Известны два способа математического описания процесса аналоговой фильтрации «полосового белого» шума $u(t)$:

1. Интеграл Дюамеля

$$x(t) = \int_0^t h(\tau) u(t - \tau) d\tau, \quad (1.11)$$

где $h(\tau)$ – импульсная реакция формирующего фильтра.

2. Дифференциальное уравнение

$$A_n \frac{d^n x}{dt^n} + \dots A_1 \frac{dx}{dt} + A_0 x(t) = B_m \frac{d^m u}{dt^m} + \dots B_1 \frac{du}{dt} + B_0 u(t). \quad (1.12)$$

В дискретном варианте этим способам описания фильтрации соответствуют:

1. Метод скользящего суммирования:

$$x(j) = \sum_{k=0}^N C_k u(j-k). \quad (1.13)$$

2. Рекуррентный метод:

$$x(j) = \sum_{k=0}^N a_k u(j-k) + \sum_{m=1}^M b_m x(j-m). \quad (1.14)$$

Корреляционная функция и спектральная плотность мощности определяются коэффициентами C_k, a_k, b_m :

$$R(i-j) = \sum_k C_k C_{i-j+k}. \quad (1.15)$$

Передаточная функция рекурсивного формирующего фильтра равна:

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^N a_k z^{-k}}{1 - \sum_{m=1}^M b_m z^{-m}}. \quad (1.16)$$

Делая подстановку $z = \exp(j\omega\Delta t)$ в формулу (1.16) можно записать:

$$S_g(\omega) = S_0 |H(\exp(j\omega\Delta t))|^2. \quad (1.17)$$

Идея **метода ортогональных (канонических) разложений** состоит в разложении процесса $x(t)$ в ряд:

$$x(t) = \sum_{k=0}^{\infty} \alpha_k \varphi_k(t), \quad (1.18)$$

где α_k – случайные коэффициенты, $\{\varphi_k(t)\}$ – система базисных функций. Для практических целей удобно систему базисных функций $\{\varphi_k(t)\}$ выбирать ортогональной, а случайные коэффициенты α_k – некоррелированными. Такой способ весьма прост и особенно эффективен при моделировании полей. С его помощью легко моделировать нестационарные процессы. Однако при практической реализации этого алгоритма возникает вопрос о количестве слагаемых в ряде (1.18), выборе базисных функций. Кроме того, на практике длина реализации $x(t)$ не может быть очень большой, так как требуемое число слагаемых в ряде (1.18) катастрофически возрастает с увеличением длины реализации. Вариантами этого метода являются разложение Карунена-Лозва, каноническое разложение Пугачева, разложение в ряд Фурье (дискретное преобразование Фурье – ДПФ).

Метод коррелированных векторов состоит в преобразовании вектора столбца некоррелированных случайных чисел $U = (u_1, u_2, \dots, u_N)$ в