

перимента результаты использованы при разработке математического обеспечения АСУ для экспериментов по контролю качества радиоэлектронной аппаратуры и метрологического эксперимента.

На базе категории статистических решений [2] для задач обработки и категории контактных моделей для задач подключения объекта к ИСУ построена модель предметной области ППП и выбран входной язык непроедурного типа, ориентированный на пользователя и отражающий категорию структуру принятых классов моделей ППП и транслятор с входного языка разработаны для УВМ М-6000.

## Л и т е р а т у р а

1. Цаленко М.Ш., Шулъгейфер Е.Г. Основы теории категорий. М., "Наука", 1974, 256 с.
2. Ченцов Н.Н. Статистические решающие правила и оптимальные выводы. М., "Наука", 1972, 520 с.

П.М. Чеголин, В.Н. Пойда, В.С. Кончак, Р.Х. Садыхов

## АНАЛИЗ ЛИНЕЙНЫХ НЕСТАЦИОНАРНЫХ СИСТЕМ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫХ ИССЛЕДОВАНИЙ

(М и н с к)

В системах управляемого эксперимента важное значение имеют спектральные методы исследования объектов, которые, как правило, по своей природе являются нестационарными. Применение традиционных методов Фурье - преобразования к анализу линейных нестационарных систем требует введения дополнительных понятий: мгновенный и текущий спектр [1], усредненная корреляционная функция и усредненный энергетический спектр [2], что приводит к усложнению анализа, вследствие чего возникают принципиальные трудности управления экспериментом.

Новый предлагаемый в данной работе подход к исследованию линейных нестационарных систем заключается в использовании метода собственных преобразований, суть которого состоит в следующем.

Соотношение, связывающее сигналы на входе и выходе дискретного линейного объекта, имеет вид

$$y = x L_h,$$

(I)

где  $L_h$  - оператор системы,  $x, y$  - матрицы, представляющие собой ансамбли реализаций на входе и выходе системы.

Оператор  $L_h$  представим как

$$L_h = \begin{bmatrix} \overrightarrow{h_0} M_0 \\ \overrightarrow{h_0} M_1 \\ \overrightarrow{h_0} M_{n-1} \end{bmatrix}, \quad (2)$$

где  $M_i$  - некоторый матричный оператор сдвига, трансформирующий импульсную переходную функцию системы  $\overrightarrow{h_0}$  в зависимости от начала отсчета.

**Т е о р е м а I.** Если  $M_i$  - некоторый оператор произвольного  $i$ -го сдвига, а  $\psi$  - ортогональное преобразование, диагонализующее  $M_i$  так, что

$$\psi^{-1} M_i \psi = \text{diag } \psi_i, \quad (3)$$

( $\psi_i$  -  $i$ -ая функция преобразования  $\psi$ ), то  $\psi$  - является собственным преобразованием оператора системы, т.е.

$$\psi^{-1} L_h \psi = \text{diag } S_h,$$

( $S_h$  - спектральное отображение оператора  $L_h$  или передаточная функция системы).

**Д о к а з а т е л ь с т в о.** Пусть оператор системы  $L_h$  удовлетворяет условию (2), а сдвиговые матрицы  $M_i$  - условию (3). Умножая оператор  $L_h$  слева и справа на матрицы преобразования  $\psi^{-1}$  и  $\psi$ , получим:

$$\psi^{-1} L_h \psi = \psi^{-1} \begin{bmatrix} \overrightarrow{h_0} M_0 \\ \overrightarrow{h_0} M_1 \\ \overrightarrow{h_0} M_{n-1} \end{bmatrix}, \quad \psi = \psi^{-1} \begin{bmatrix} \overrightarrow{h_0} M_0 \psi \\ \overrightarrow{h_0} M_1 \psi \\ \overrightarrow{h_0} M_{n-1} \psi \end{bmatrix}. \quad (4)$$

Так как  $\psi^{-1} \psi = E$  (единичная матрица), то выражение (4) запишем в виде

$$\psi^{-1} L_h \psi = \psi^{-1} \begin{bmatrix} \overrightarrow{h_0} \psi \psi^{-1} M_0 \psi \\ \overrightarrow{h_0} \psi \psi^{-1} M_1 \psi \\ \overrightarrow{h_0} \psi \psi^{-1} M_{n-1} \psi \end{bmatrix}.$$

Учитывая условие (3), получим:

$$\psi^{-1} L_h \psi = \psi^{-1} \begin{bmatrix} \vec{S}_h \text{diag } \psi_0 \\ \vec{S}_h \text{diag } \psi_1 \\ \vec{S}_h \text{diag } \psi_{n-1} \end{bmatrix} = \psi^{-1} \begin{bmatrix} S_{h_0} \psi_{00} & S_{h_1} \psi_{01} & \dots & S_{h(n-1)} \psi_{0(n-1)} \\ S_{h_0} \psi_{10} & S_{h_1} \psi_{11} & \dots & S_{h(n-1)} \psi_{1(n-1)} \\ S_{h_0} \psi_{(n-1)0} & S_{h_1} \psi_{(n-1)1} & \dots & S_{h(n-1)} \psi_{(n-1)(n-1)} \end{bmatrix} =$$

$$= \psi^{-1} \psi \text{diag } S_h = \text{diag } S_h,$$

что и требовалось доказать.

**Т е о р е м а 2.** Если сдвиговые свойства оператора системы и сигнала на ее входе совпадают, то матрица выходного сигнала диагонализуется собственным преобразованием  $\psi$  оператора системы.

Для доказательства теоремы 2 запишем выражение (I) в виде

$$Y = \begin{bmatrix} \vec{x}_0 M_0 \\ \vec{x}_0 M_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_0 M_{n-1} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{h}_0 M_0 \\ \vec{h}_0 M_1 \\ \vdots \\ \vec{h}_0 M_{n-1} \end{bmatrix}.$$

Умножая  $Y$  слева и справа на матрицы преобразования  $\psi^{-1}$  и  $\psi$ , с учетом теоремы I, будем иметь:

$$\psi^{-1} y \psi = \text{diag } S_x \text{diag } S_h = \text{diag } S_y, \quad (5)$$

что и требовалось доказать.

Диагональная матрица  $S_y$  представляет собой комплексный спектр, полученный при разложении сигнала  $Y$  по собственным функциям оператора системы.

**С л е д с т в и е.** Комплексно-сопряженный спектр  $S_y^*$  является результатом собственного преобразования матрицы  $y^T$ .

Выполняя сопряжение в (5), получим

$$\text{diag } S_y^* = (\psi^{-1} y \psi)^{*T} = \psi^{-1} y^T \psi.$$

**Т е о р е м а 3.** Если сдвиговые свойства оператора системы и сигнала на ее входе совпадают, то ковариационная матрица выходного сигнала диагонализуется собственным преобразованием  $\psi$  оператора системы.

Запишем ковариационную матрицу выходного сигнала  $y$  в виде

$$R_{yy} = y y^T.$$

Применив к ковариационной матрице  $y$  преобразование и используя результаты теоремы 2 и ее следствия, получим:

$$\psi^{-1} R_{yy} \psi = \psi^{-1} y \psi^{-1} y^T \psi = \text{diag } S_y \text{ diag } S_y^* = \text{diag } |S_y|.$$

Диагональная матрица  $|S_y|$  является спектром мощности сигнала  $Y$ .

Нетрудно показать, что если выполняются условия теоремы 2 и 3, то собственное преобразование  $\psi$  диагонализует ковариационную матрицу входного сигнала  $x$ , т.е.

$$\psi^{-1} R_{xx} \psi = \text{diag } |S_x|.$$

То обстоятельство, что собственное преобразование  $\psi$  оператора системы диагонализует ковариационные матрицы входного и выходного сигналов свидетельствует о том, что оно является преобразованием Карунена-Лозва.

Аналогично теоремам 2 и 3 доказывается следующая теорема.

**Т е о р е м а 4.** Если сдвиговые свойства оператора системы и сигнала на ее входе совпадают, то взаимная ковариационная матрица  $R_{xy}$  диагонализуется собственным преобразованием  $\psi$  оператора системы:

$$\text{diag } S_{xy} = \psi^{-1} R_{xy} \psi = \psi^{-1} y x^T \psi = \text{diag } S_y \text{ diag } S_x^*. \quad (6)$$

На основании доказанных теорем может быть получено обобщение известной теоремы Винера-Холфа в базисах собственных преобразований для временной и частотной областей.

**Т е о р е м а 5.** Взаимная спектральная матрица  $\text{diag } S_{xy}$  двух нестационарных случайных процессов  $x$  и  $y$ , обладающих одинаковыми сдвиговыми свойствами, вычисляется в соответствии с выражением

$$\text{diag } S_{xy} = \text{diag } |S_x| \text{diag } S_h.$$

Для доказательства теоремы запишем взаимную ковариационную матрицу в виде

$$R_{xy} = YX^T. \quad (7)$$

Подставляя равенство (1) в (7), получим:

$$R_{xy} = X L_h X^T. \quad (8)$$

Применив к выражению (8) собственное преобразование  $\psi$ , с учетом теоремы 1 и коммутативности диагональных матриц будем иметь:

$$\psi' R_{xy} \psi = \text{diag } S_x \text{ diag } S_h \text{ diag } S_x^* - \text{diag } |S_x| \text{ diag } S_h = \text{diag } S_{xy}. \quad (9)$$

Обратное преобразование выражения (9) дает нам аналог теоремы Винера-Хопфа во временной области:

$$R_{xy}^i = R_{xx} L_h.$$

Из выражения (9) следует, что передаточная функция системы  $\text{diag } S_h$  вычисляется из соотношения

$$\text{diag } S_h = \text{diag } S_{xy} [\text{diag } |S_x|]^{-1} = \text{diag } \frac{S_{xy}}{|S_x|}.$$

Частотную характеристику системы можно получить, если на ее вход подать "белый шум". В этом случае справедлива следующая теорема.

**Т е о р е м а 6.** Если случайный процесс  $Y$  является реакцией нестационарной системы на "белый шум", то

а) собственное преобразование оператора системы  $L_h$  диагонализует ковариационную матрицу процесса  $y$  ;

б) спектральная плотность мощности случайного процесса равна модулю передаточной функции системы, т.е.

$$\psi' R_y \psi = \text{diag } |S_h|; \text{diag } |S_y| = \text{diag } |S_h|.$$

Доказанные положения являются основой для построения общей теории анализа линейных нестационарных систем, из которой как частный случай вытекает теория, стационарных линейных объектов.

## Л и т е р а т у р а

1. Fano R.M. Short-time Autocorrelation Function and Power Spectra. *The Journal of the Acoustical Society of America*, 1950, vol 22, N5.
2. Lampard D.J. Generalization of the Wiener-Khinchine Theorem to Nonstationary Processes. *Journ. Appl. Phys*, 1954, N6.