

# Ψηφιακή Επεξεργασία Σήματος

ΔΙΑΛΕΞΗ 6<sup>Η</sup>

- Απόκριση σε Συχνότητα

- Ιδιοσυνάρτηση και Ιδιοτιμή ΓΧΑ συστήματος (επανάληψη...)

- Έστω το σήμα

$$x[n] = e^{j\omega_0 n}, \quad -\infty < n < +\infty$$

- Η έξοδος τότε θα είναι

$$\begin{aligned} y[n] &= x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k]x[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k]e^{j\omega_0(n-k)} \\ &= e^{j\omega_0 n} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k]e^{-j\omega_0 k} = e^{j\omega_0 n} H(e^{j\omega_0}) \end{aligned}$$

με

$$H(e^{j\omega_0}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} h[n]e^{-j\omega_0 n}$$

να είναι αριθμός (εν γένει μιγαδικός): **Απόκριση σε Συχνότητα (frequency response)**

- **Ιδιοσυνάρτηση και Ιδιοτιμή ΓΧΑ συστήματος (επανάληψη...)**

- Εν γένει, έχουμε την συνάρτηση

$$H(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} h[n]e^{-j\omega n}$$

η οποία ως μιγαδική συνάρτηση του  $\omega$  μπορεί να γραφεί ως

$$H(e^{j\omega}) = H_R(e^{j\omega}) + jH_I(e^{j\omega})$$

$$H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})|e^{j\varphi_H(e^{j\omega})}$$

με

$$|H(e^{j\omega})| = \sqrt{H_R^2(e^{j\omega}) + H_I^2(e^{j\omega})}$$

και

$$\varphi_H(e^{j\omega}) = \tan^{-1} \frac{H_I(e^{j\omega})}{H_R(e^{j\omega})}$$

- **Απόκριση σε Συχνότητα (επανάληψη...)**

- Αν  $h[n]$  πραγματική συνάρτηση του  $n$ , τότε

$$H(e^{-j\omega}) = H^*(e^{j\omega})$$

συνεπάγεται ότι

$$H_R(e^{j\omega}) = H_R(e^{-j\omega})$$

$$H_I(e^{j\omega}) = -H_I(e^{-j\omega})$$

και

$$|H(e^{j\omega})| = |H(e^{-j\omega})|$$

$$\varphi_H(e^{j\omega}) = -\varphi_H(e^{-j\omega})$$

- Οι δυο τελευταίες συναρτήσεις του  $\omega$  ονομάζονται **απόκριση πλάτους** και **απόκριση φάσης**, αντίστοιχα

- Απόκριση σε Συχνότητα (επανάληψη...)

- Αν για είσοδο  $x[n] = Ae^{j(\omega_0 n + \theta)}$ ,  $A \in \mathfrak{R}_+$  γράψουμε την έξοδο του ΓΧΑ συστήματος αναλυτικότερα, θα έχουμε

$$\begin{aligned}y[n] &= H(e^{j\omega_0})Ae^{j(\omega_0 n + \theta)} \\ &= A|H(e^{j\omega_0})|e^{j\varphi_H(e^{j\omega_0})}e^{j(\omega_0 n + \theta)} \\ &= A|H(e^{j\omega_0})|e^{j(\omega_0 n + \theta + \varphi_H(e^{j\omega_0}))}\end{aligned}$$

1. Η απόκριση πλάτους επηρεάζει **πολλαπλασιαστικά** το πλάτος  $A$  του σήματος εισόδου
2. Η απόκριση φάσης επηρεάζει **αθροιστικά** τη φάση  $\omega_0 n + \theta$  του σήματος εισόδου

- Απόκριση σε Συχνότητα (επανάληψη...)

- Έτσι, δεδομένου ότι τα συστήματα που μελετάμε είναι ΓΧΑ, μπορούμε εύκολα να δείξουμε ότι:

Αν ένα ΓΧΑ σύστημα έχει πραγματική κρουστική απόκριση  $h[n]$ , με απόκριση σε συχνότητα

$$H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})|e^{j\varphi_H(e^{j\omega})}$$

και η είσοδος είναι της μορφής

$$x[n] = A_0 + \sum_{k=1}^N A_k \cos(\omega_k n + \theta_k)$$

τότε η έξοδος θα είναι της μορφής

$$y[n] = A_0 H(e^{j0}) + \sum_{k=1}^N |H(e^{j\omega_k})| A_k \cos(\omega_k n + \theta_k + \varphi_H(e^{j\omega_k}))$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} a^n = \frac{1-a^{\infty+1}}{1-a}$$

## • Απόκριση σε Συχνότητα

### • Παράδειγμα:

○ Έστω ένα ΓΧΑ σύστημα με κρουστική απόκριση  $h[n] = \begin{cases} \frac{1}{M_1+M_2+1}, & -M_1 \leq n \leq M_2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$

Μελετήστε την απόκριση σε συχνότητα του συστήματος αυτού.

Έστω  $M_1=0$ , δηλ.  $h[n] = \begin{cases} \frac{1}{M_2+1}, & 0 \leq n \leq M_2 \\ 0, & \text{αλλιώς} \end{cases}$ . Έχουμε:

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] e^{-j\omega n} = \sum_{n=0}^{M_2} \frac{1}{M_2+1} e^{-j\omega n} = \frac{1}{M_2+1} \sum_{n=0}^{M_2} (e^{-j\omega})^n \\ &= \frac{1}{M_2+1} \frac{1 - e^{-j\omega(M_2+1)}}{1 - e^{-j\omega}} = \frac{1}{M_2+1} \frac{e^{-j\omega \frac{(M_2+1)}{2}} e^{j\omega \frac{(M_2+1)}{2}} - e^{-j\omega \frac{(M_2+1)}{2}}}{e^{-j\omega \frac{\omega}{2}} (e^{j\omega \frac{\omega}{2}} - e^{-j\omega \frac{\omega}{2}})} \\ &= \frac{1}{M_2+1} e^{-j\omega \frac{(M_2+1)}{2}} \frac{\cancel{2j} \sin(\omega \frac{(M_2+1)}{2})}{\cancel{2j} \sin(\frac{\omega}{2})} = \underbrace{\frac{1}{M_2+1} \cdot e^{-j(\omega \frac{M_2}{2})}}_{\text{Απόκριση σε Συχνότητα}} \cdot \frac{\sin(\omega \frac{(M_2+1)}{2})}{\sin(\frac{\omega}{2})} \end{aligned}$$

ΑΠΟΚΡΙΣΗ ΣΕ ΣΥΧΝΟΤΗΤΑ

## • Απόκριση σε Συχνότητα

• Παράδειγμα:

$$\begin{aligned} \text{Απόκριση πλάτους: } |H(e^{j\omega})| &= \left| \frac{1}{M_2+1} \cdot e^{-j\omega \frac{M_2}{2}} \cdot \frac{\sin\left(\omega\left(\frac{M_2+1}{2}\right)\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} \right| \\ &= \left| \frac{1}{M_2+1} \right| \cdot \underbrace{\left| e^{-j\omega \frac{M_2}{2}} \right|}_{1, \forall \omega} \cdot \left| \frac{\sin\left(\omega\left(\frac{M_2+1}{2}\right)\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} \right| = \frac{1}{M_2+1} \left| \frac{\sin\left(\omega\left(\frac{M_2+1}{2}\right)\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} \right|. \end{aligned}$$

As επιλέξουμε το διάστημα  $[0, 2\pi)$ . Έξω από αυτό, η  $|H(e^{j\omega})|$  επαναλαμβάνεται.

$$\text{Για } \omega=0, \quad \lim_{\omega \rightarrow 0} \frac{\sin(2\omega)}{\sin(\omega)} = \lim_{\omega \rightarrow 0} \frac{2\cos(2\omega)}{\cos(\omega)} = 2 = M_2+1$$

Ο αριθμητής μηδενίζεται:  $\sin\left(\omega\left(\frac{M_2+1}{2}\right)\right) = 0$  ?  $\frac{\omega(M_2+1)}{2} = k\pi, \quad k \in \mathbb{Z}$

$$\text{Άρα } \boxed{\omega = \frac{2k\pi}{M_2+1}}, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

$$\text{Για } M_2=4, \quad \omega = \frac{2k\pi}{5}, \quad k \in \mathbb{Z}, \quad |H(e^{j\omega})| = \frac{1}{5} \left| \frac{\sin\left(\omega\frac{5}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} \right|$$



- Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:

Η απόκριση πλάτους  $|H(e^{j\omega})|$  εξαρτάται αυσιαστικά από το μέτρο του

$$\frac{\sin\left(\frac{\omega(M_2+1)}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)}$$

Για να έχουμε μια ποιοτική εικόνα, θέσαμε  $M_1=0$ ,  $M_2=4$ , οπότε λάβαμε:

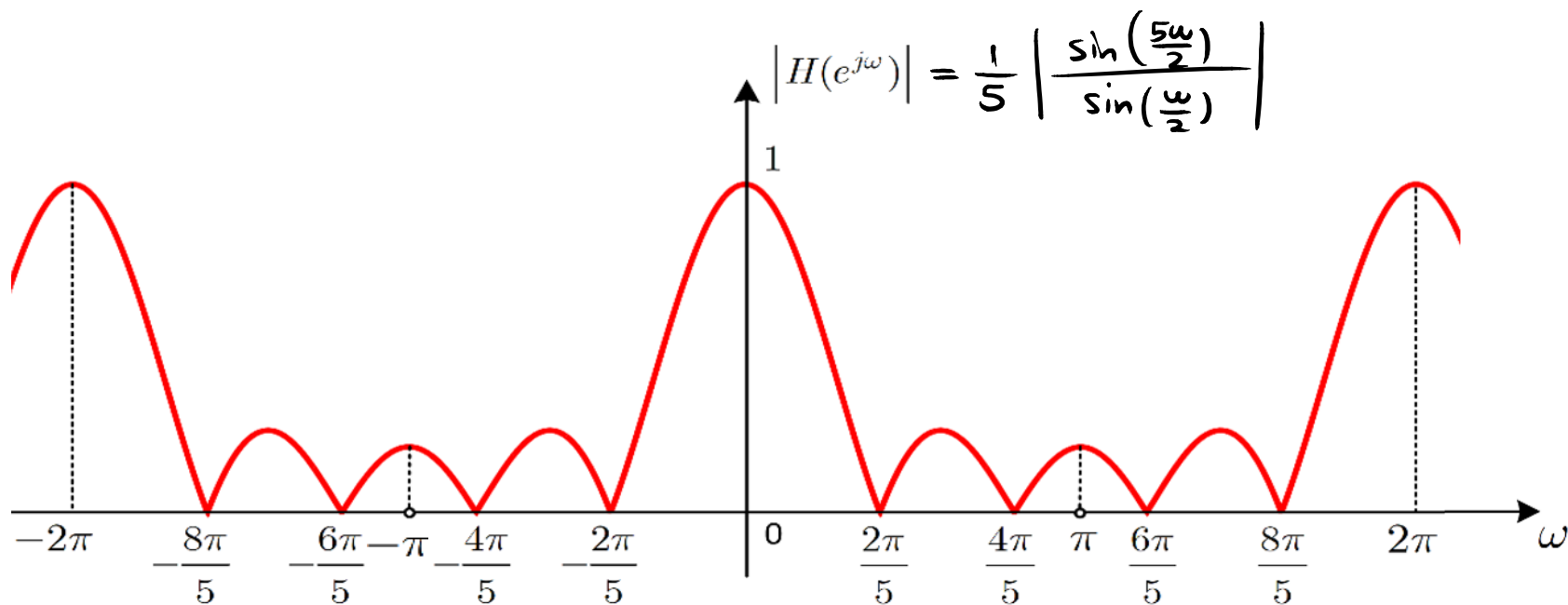
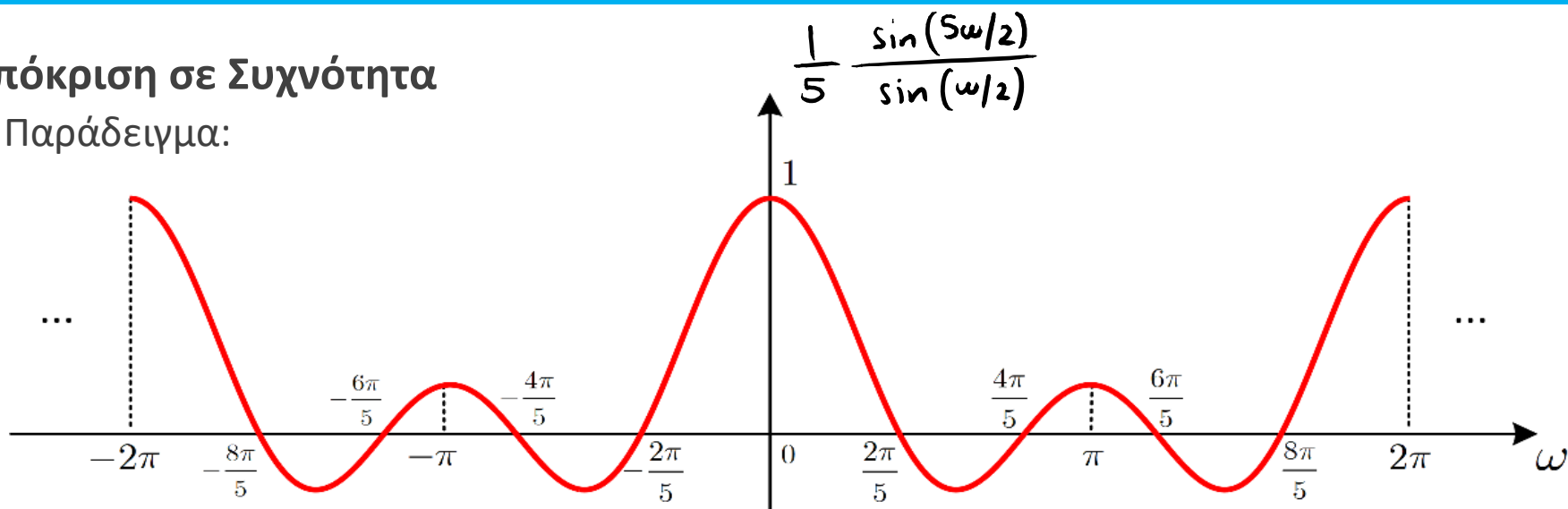
$$|H(e^{j\omega})| = \frac{1}{5} \left| \frac{\sin\left(\frac{5\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} \right|$$

με σημεία μηδενιστά τα  $\omega_k = \frac{2\pi k}{5}$ ,  $k \in \mathbb{Z}$ .

Ας δούμε τον όρο  $\frac{1}{5} \frac{\sin\left(\frac{5\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)}$  και το μέτρο του.

- Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:



- Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:

Απόκριση φάσης:  $H(e^{j\omega}) = \frac{1}{M_2+1} \cdot e^{-j\omega \frac{M_2}{2}} \cdot \frac{\sin\left(\frac{\omega(M_2+1)}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)}$

$\varphi_H(e^{j\omega}) = \underbrace{\theta(e^{j\omega})}_{\frac{1}{M_2+1}} + \underbrace{\psi(e^{j\omega})}_{-j\omega \frac{M_2}{2}} + \underbrace{\int(e^{j\omega})}_{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)}$

- $\theta(e^{j\omega}) = 0$ , γιατί  $\frac{1}{M_2+1} \in \mathbb{R}_+$

- $\psi(e^{j\omega}) = -\omega \frac{M_2}{2}$

- $\int(e^{j\omega}) = ?$

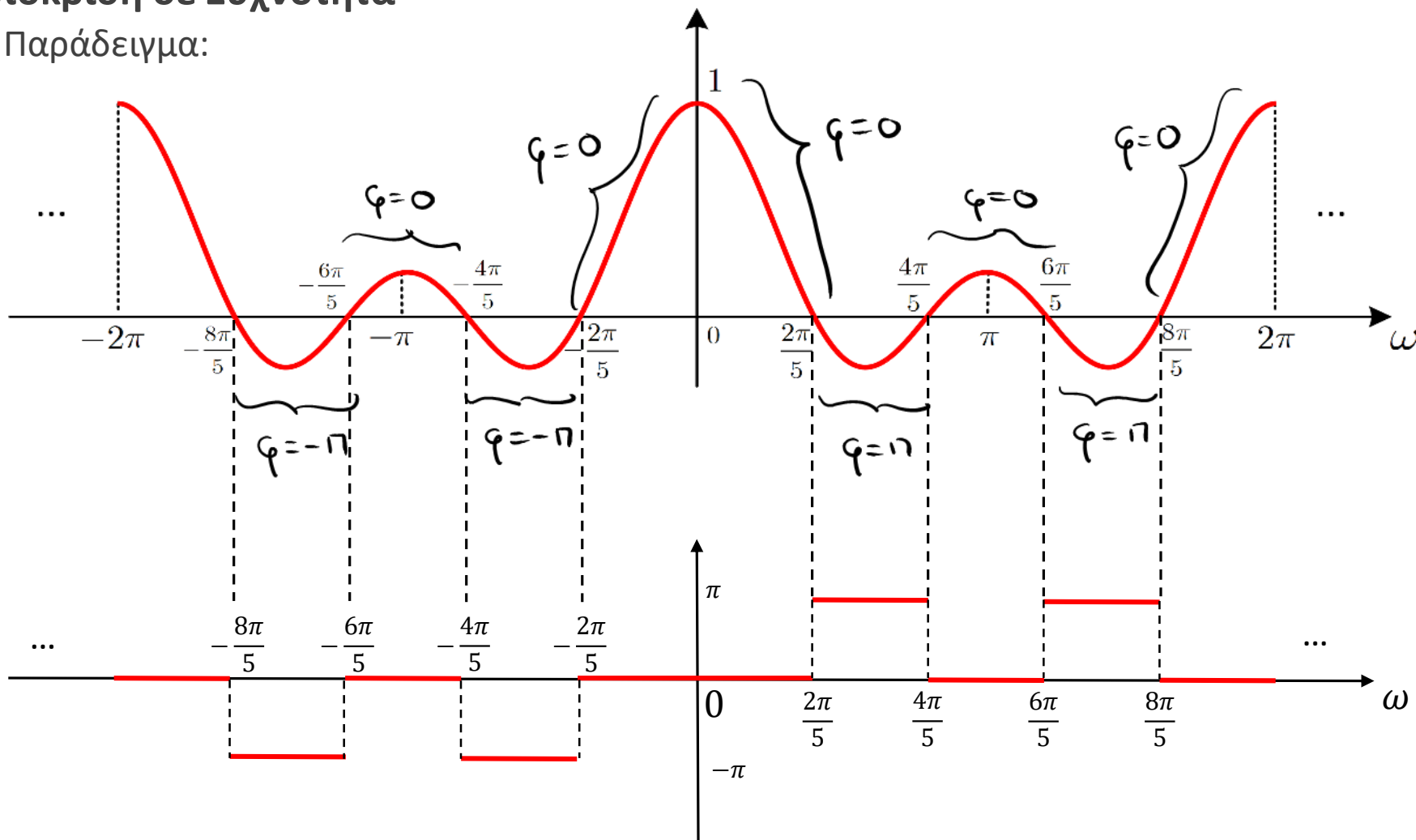
$$c > 0 : c e^{j0}$$

$$c < 0 : |c| e^{\pm j\pi}$$

-1

• Απόκριση σε Συχνότητα

• Παράδειγμα:



Αντιστοιχίσαμε θετικές τιμές της φάσης σε  $\omega > 0$   
 ———— αρνητικές ————  $\omega < 0$ .

## • Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:

Είναι

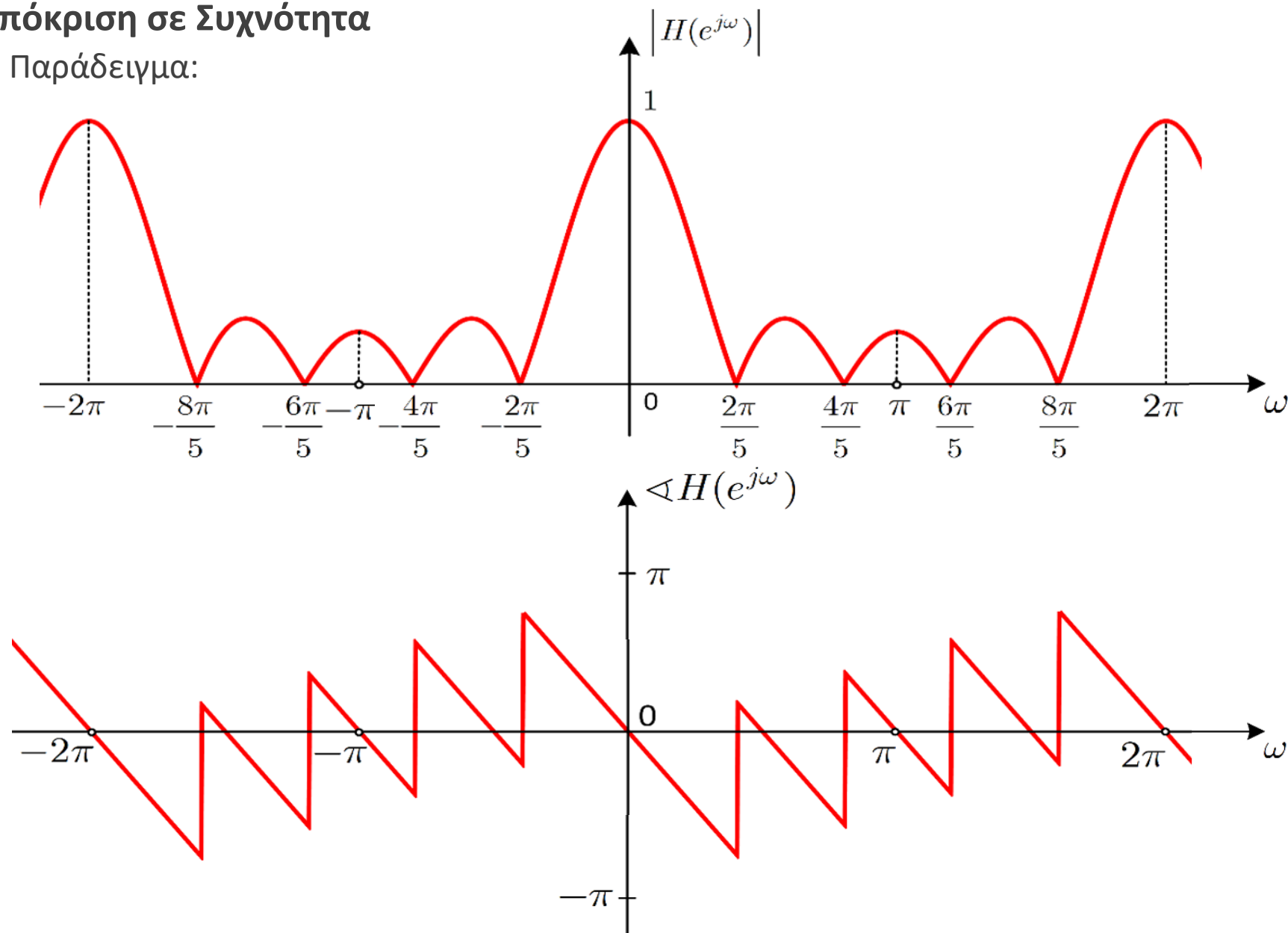
$$J(e^{j\omega}) = \begin{cases} 0 & , 0 \leq \omega < \frac{2\pi}{5} \\ +n & , \frac{2\pi}{5} < \omega < \frac{4\pi}{5} \\ 0 & , \frac{4\pi}{5} < \omega < \frac{6\pi}{5} \\ +n & , \frac{6\pi}{5} < \omega < \frac{8\pi}{5} \\ 0 & , \frac{8\pi}{5} < \omega < 2\pi \end{cases}$$

Συνολικά : ( $M_2 = 4$ )

$$\mathcal{G}_H(e^{j\omega}) = \begin{cases} -2\omega & , 0 \leq \omega < \frac{2\pi}{5} \\ -2\omega + n & , \frac{2\pi}{5} < \omega < \frac{4\pi}{5} \\ -2\omega & , \frac{4\pi}{5} < \omega < \frac{6\pi}{5} \\ -2\omega + n & , \frac{6\pi}{5} < \omega < \frac{8\pi}{5} \\ -2\omega & , \frac{8\pi}{5} < \omega < 2\pi \end{cases}$$

- Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:



- Απόκριση σε Συχνότητα

- Παράδειγμα:

- Έστω  $x[n] = A \cos\left(\pi n + \frac{\pi}{3}\right)$ ,  $y[n] = ?$

$$y[n] \approx A \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ |H(e^{j\pi})|}}{\frac{1}{4}} \cdot \cos\left(\pi n + \frac{\pi}{3} + \underbrace{\varphi_H(e^{j\pi})}_{\uparrow 0}\right) = \frac{A}{4} \cos\left(\pi n + \frac{\pi}{3}\right)$$

- Έστω  $x[n] = A \cos\left(\frac{\pi}{3}n + \frac{\pi}{6}\right)$ ,  $y[n] = ?$

$$y[n] \approx A \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ |H(e^{j\frac{\pi}{3}})|}}{\frac{1}{6}} \cos\left(\frac{\pi}{3}n + \frac{\pi}{6} + \underbrace{\varphi_H(e^{j\frac{\pi}{3}})}_{\uparrow -\frac{\pi}{2}}\right)$$

- Έστω  $x[n] = A \cos\left(\frac{4\pi}{5}n + \frac{\pi}{8}\right) = A \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ |H(e^{j\frac{4\pi}{5}})|}}{0} \cdot \cos(\dots) = 0 \dots$

- **Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα**

- Ως τώρα μελετήσαμε την είσοδο της μορφής

$$e^{j\omega n}, \quad -\infty < n < +\infty$$

σε ένα ΓΧΑ σύστημα

- Όμως τέτοια σήματα ( $-\infty < n < +\infty$ ) δεν υπάρχουν στην πραγματικότητα
- Οπότε η ιδιότητα της ιδιοσυνάρτησης + ιδιοτιμής δεν ισχύει ακριβώς στην πράξη
- Ας κάνουμε τα πράγματα πιο κοντά στην πραγματικότητα
- Έστω ότι έχουμε ένα σήμα που εφαρμόζεται σε μια τυχαία χρονική στιγμή σε ένα αιτιατό ΓΧΑ σύστημα
  - Για λόγους ευκολίας έστω ότι η στιγμή αυτή είναι  $n = 0$
- Το σήμα αυτό θα είναι το

$$x[n] = e^{j\omega n}u[n]$$



- Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα

- Εφαρμόζοντας το άθροισμα της συνέλιξης θα έχουμε

$$y[n] = \begin{cases} 0, & n < 0 \\ \left( \sum_{k=0}^n h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n}, & n \geq 0 \end{cases}$$

- Για  $n \geq 0$  έχουμε

$$\begin{aligned} y[n] &= \left( \sum_{k=0}^{+\infty} h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} - \left( \sum_{k=n+1}^{+\infty} h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} \\ &= H(e^{j\omega n}) e^{j\omega n} - \left( \sum_{k=n+1}^{+\infty} h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} \\ &= y_{ss}[n] + y_t[n] \end{aligned}$$

- Ο όρος  $y_{ss}[n]$  ονομάζεται **απόκριση σταθερής κατάστασης (steady state response)** ενώ ο όρος  $y_t[n]$  ονομάζεται **μεταβατική απόκριση (transient response)**

- Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα

$$\begin{aligned}y[n] &= H(e^{j\omega n})e^{j\omega n} - \left( \sum_{k=n+1}^{+\infty} h[k]e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} \\ &= y_{ss}[n] + y_t[n]\end{aligned}$$

- Η απόκριση σταθερής κατάστασης  $y_{ss}[n]$  είναι ακριβώς το αποτέλεσμα που θα λαμβάναμε από την ιδιότητα της ιδιοσυνάρτησης
- Η μεταβατική απόκριση  $y_t[n]$  μπορεί κανείς να τη δει ως το «πόσο απέχει» η έξοδος μας από το αποτέλεσμα της ιδιοσυνάρτησης
- Άραγε πως συμπεριφέρεται η μεταβατική απόκριση;
  - Μήπως μπορεί να εξαφανίζεται σε κάποιες περιπτώσεις και να καταλήγουμε μόνο με την απόκριση σταθερής κατάστασης;
- Ας δούμε πότε – και αν – συμβαίνει αυτό...

- Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα

$$|y_t[n]| = \left| \left( \sum_{k=n+1}^{+\infty} h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} \right| \leq \sum_{k=n+1}^{+\infty} |h[k]| |e^{j\omega(n-k)}| = \sum_{k=n+1}^{+\infty} |h[k]| \leq \sum_{k=0}^{+\infty} |h[k]|$$

- Από το παραπάνω μπορούμε να συμπεράνουμε δυο πράγματα:

1. Αν η κρουστική απόκριση είναι πεπερασμένης διάρκειας έτσι ώστε

$$h[n] \neq 0, \quad 0 \leq n \leq M$$

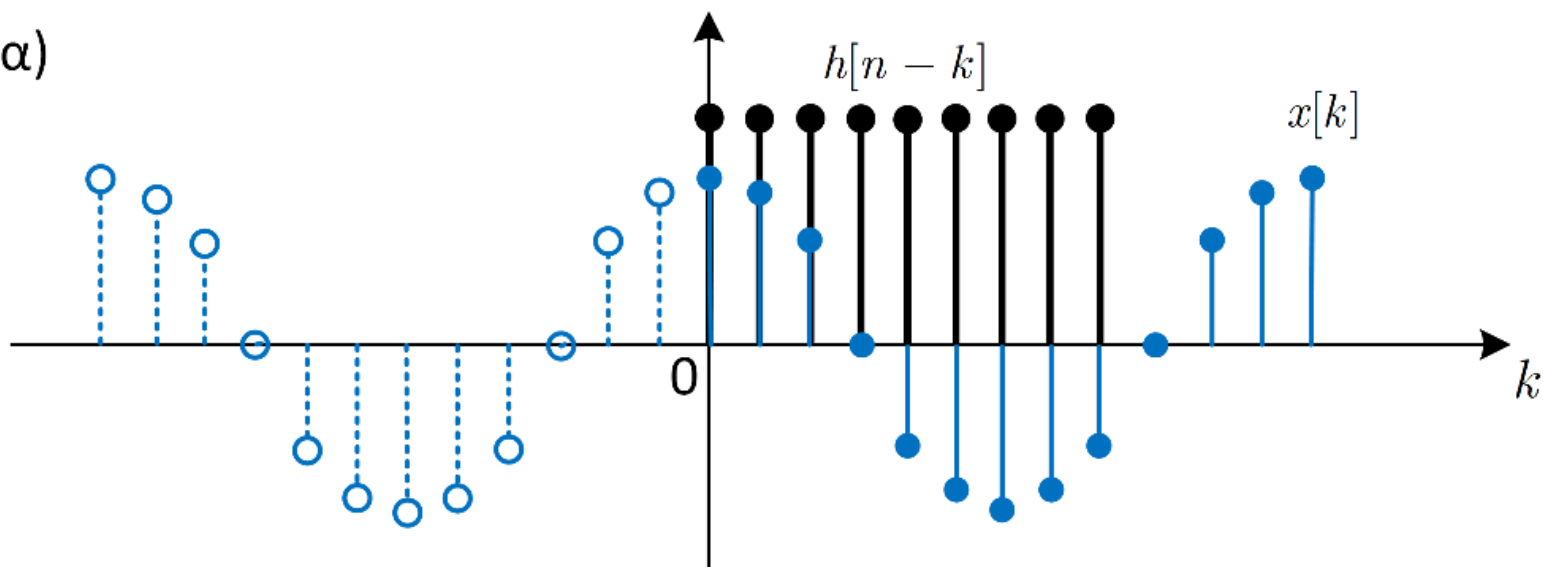
τότε ο παραπάνω όρος είναι μηδέν για  $n \geq M$ . Οπότε θα έχουμε μόνο την απόκριση σταθερής κατάστασης στην έξοδο για  $n \geq M$

2. Αν η κρουστική απόκριση έχει άπειρη διάρκεια, τότε η μεταβατική απόκριση δεν εξαφανίζεται ακαριαία αλλά φθίνει στο μηδέν **αν** οι τιμές της κρουστικής απόκρισης πλησιάζουν το μηδέν όταν  $n \rightarrow +\infty$

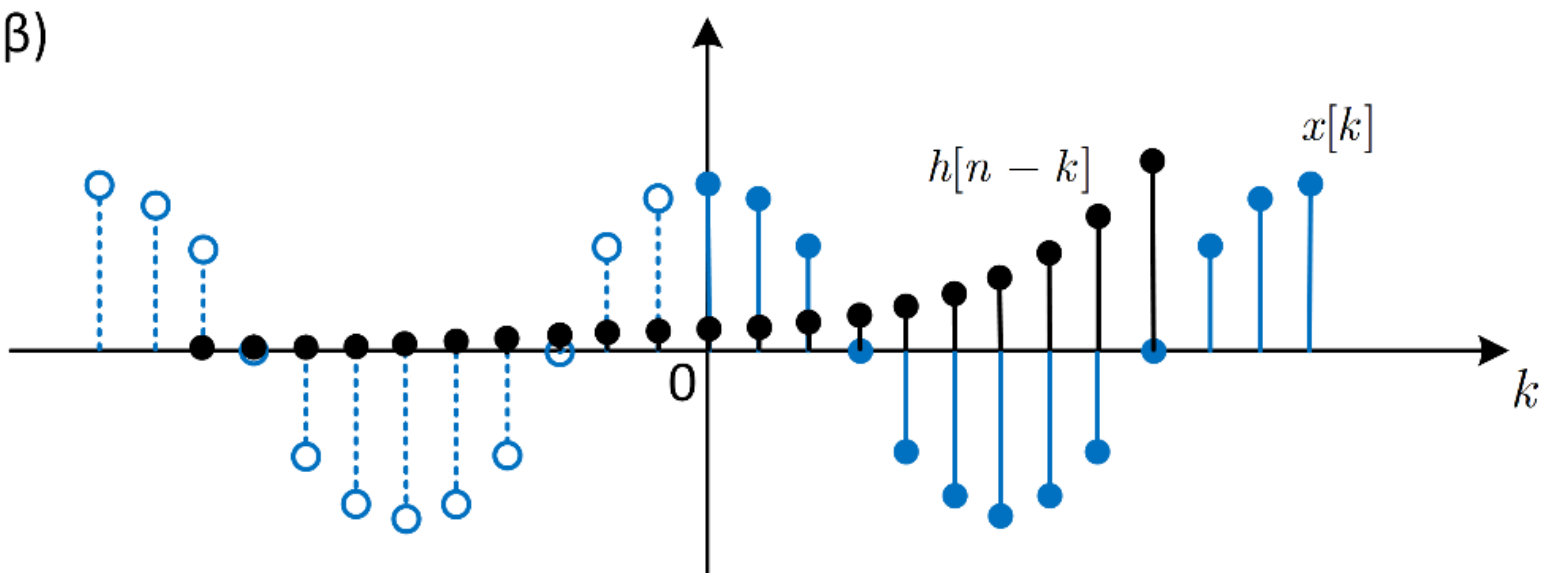
- Πότε συμβαίνει αυτό? Όταν το σύστημα είναι ευσταθές, όπως βλέπουμε από την τελευταία ανίσωση!

- Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα

(α)



(β)



- **Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα**

- Ας υλοποιήσουμε στο Octave/MATLAB το σύστημα του προηγούμενου παραδείγματος για μια συχνότητα εισόδου

$$x[n] = \cos\left(\frac{2\pi}{5}n\right)u[n]$$

δηλ. για το ΓΧΑ σύστημα με κρουστική απόκριση

$$h[n] = \begin{cases} \frac{1}{M_1 + M_2 + 1}, & -M_1 \leq n \leq M_2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$$

με  $M_1 = 0, M_2 = 4$ .

- Αναμένουμε από την προηγούμενη ανάλυση μας ότι η έξοδος θα είναι μηδενική!
- Επίσης αναμένουμε να δούμε τη μεταβατική απόκριση και την απόκριση σταθερής κατάστασης, αφού το ημίτονο ξεκινά «ξαφνικά» για  $n = 0$

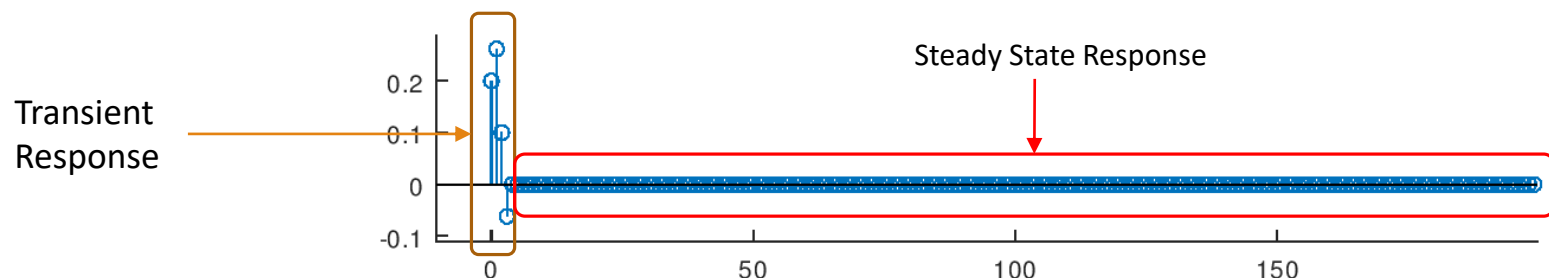
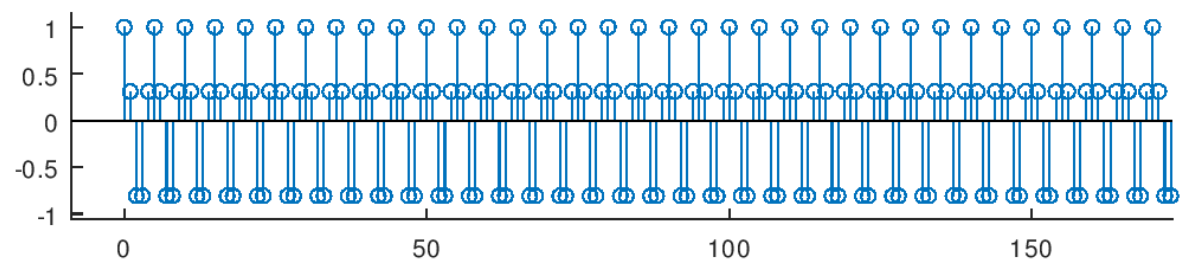
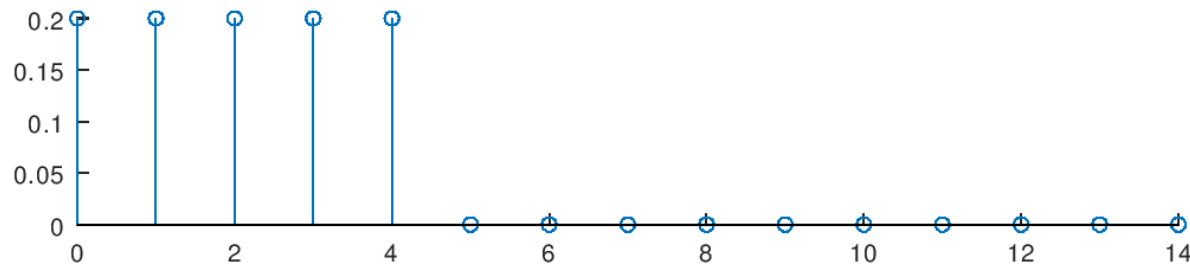
## • Ξαφνική είσοδος σε ΓΧΑ συστήματα

```
% Impulse Response h[n]
M1 = 0;
M2 = 4;
h = 1/(M1 + M2 + 1).*ones(1, M2+1);
h = [h zeros(1,10)];
nh = 0:14;
```

```
% Input signal x[n]
omega0 = 2*pi/5;
nx = 0:1000;
x = cos(omega0.*nx);
```

```
% Convolution
y = conv(h,x);
ny = [0:1014];
```

```
% Plots
subplot(311); stem(nh, h);
subplot(312); stem(nx, x);
subplot(313); stem(ny, y);
```



# ΤΕΛΟΣ ΔΙΑΛΕΞΗΣ

