

# Ψηφιακή Επεξεργασία Σήματος

ΔΙΑΛΕΞΗ 18<sup>Η</sup>

- Συστήματα Γραμμικής Φάσης

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης

- Ξέρουμε ότι ένα ΓΧΑ σύστημα μπορεί να προκαλέσει σημαντική διαταραχή στη χρονική δομή ενός σήματος που δέχεται στην είσοδό του αν η απόκριση φάσης του δεν είναι σταθερή ή γραμμική
- Συστήματα **γραμμικής** φάσης είναι πολύ επιθυμητά και χρήσιμα στην πράξη
  - Καθυστερούν όλες τις συνιστώσες εισόδου το ίδιο στην έξοδο
  - Δε διαταράσσουν τη χρονική δομή του σήματος εισόδου
- Ένα ΓΧΑ σύστημα έχει γραμμική φάση αν  $H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})|e^{-j(a\omega+\beta)}$ ,  $a, \beta \in \mathbb{R}$
- Θα μας απασχολήσουν μόνο **FIR αιτιατά συστήματα γραμμικής φάσης**
  - ...τα οποία είναι υποχρεωτικά ευσταθή, ως FIR 😊
- Μπορεί κανείς να δείξει ότι τέτοια συστήματα ικανοποιούν κάποιες συμμετρίες στην κρουστική τους απόκριση
- Υπάρχουν 4 **κατηγορίες** ΓΧΑ FIR συστημάτων γραμμικής φάσης
  - ...ανάλογα με το είδος της συμμετρίας της κρουστικής τους απόκρισης
- Κατηγορίες : «Τύποι»: I, II, III, IV

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου I

- Ένα σύστημα γραμμικής φάσης Τύπου I έχει συμμετρική κρουστική απόκριση

$$h[n] = h[M - n], \quad 0 \leq n \leq M, \quad \mathbf{M \text{ άρτιο}}$$

- Κέντρο συμμετρίας το σημείο  $a = \frac{M}{2} \in \mathbb{Z}$

- Απόκριση Συχνότητας

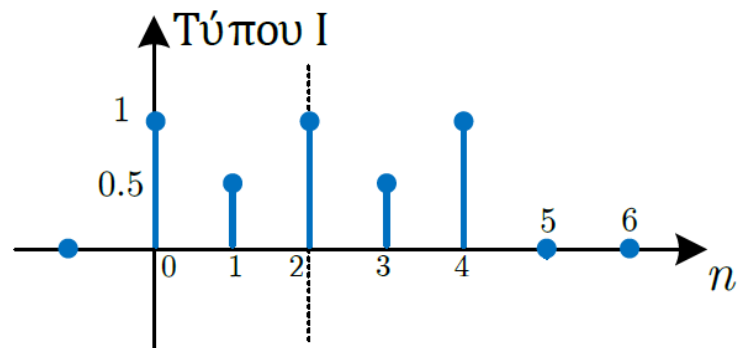
$$H(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^M h[n] e^{-j\omega n}$$

$$= \sum_{n=0}^{(M-2)/2} h[n] e^{-j\omega n} + \sum_{n=(M+2)/2}^M h[n] e^{-j\omega n} + h\left[\frac{M}{2}\right] e^{-\frac{j\omega M}{2}}$$

$$= \sum_{n=0}^{(M-2)/2} h[n] e^{-j\omega n} + \sum_{k=0}^{(M-2)/2} h[M-k] e^{-j\omega(M-k)} + h\left[\frac{M}{2}\right] e^{-\frac{j\omega M}{2}}$$

$$= e^{-\frac{j\omega M}{2}} \left( \sum_{n=0}^{\frac{M-2}{2}} h[n] e^{j\omega(\frac{M}{2}-n)} + \sum_{k=0}^{\frac{M-2}{2}} h[k] e^{-j\omega(\frac{M}{2}-k)} + h\left[\frac{M}{2}\right] \right)$$

$$= e^{-\frac{j\omega M}{2}} \left( \sum_{n=1}^{M/2} 2h\left[\frac{M}{2}-n\right] \cos(\omega n) + h\left[\frac{M}{2}\right] \right)$$



$$k := M - n$$

$$h[M - k] = h[k]$$

$$n := \frac{M}{2} - k$$

- Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου I
- Οπότε συνολικά

$$H(e^{j\omega}) = e^{-\frac{j\omega M}{2}} \sum_{k=0}^{\frac{M}{2}} a_k \cos(k\omega)$$

με

$$a_k = 2h \left[ \frac{M}{2} - k \right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M}{2}$$

$$a_0 = h \left[ \frac{M}{2} \right]$$

- Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου I

- Παράδειγμα:

○ Υπολογίστε την απόκριση συχνότητας για το σύστημα με κρουστική απόκριση

$$h[n] = [1, 2, 3, 2, 1]$$

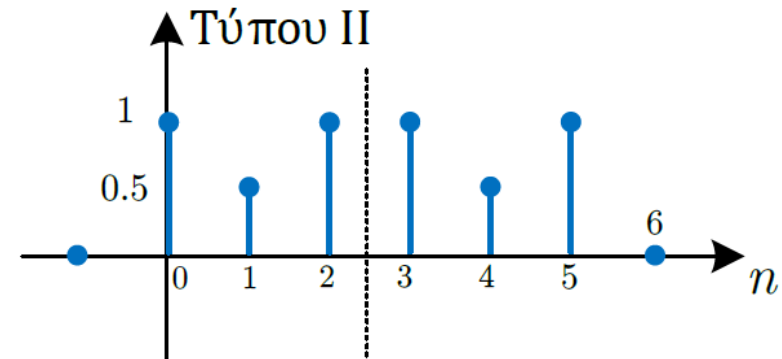
$$\begin{aligned}
 H(e^{j\omega}) &= \sum_n h[n] \cdot e^{-jn\omega} = 1 + 2 e^{-j\omega} + 3 e^{-j2\omega} + 2 e^{-j3\omega} + 1 e^{-j4\omega} \\
 &= h[0] + h[1] e^{-j\omega} + h[2] e^{-j2\omega} + h[3] e^{-j3\omega} + h[4] e^{-j4\omega} = \\
 &= h[0] (1 + e^{-j4\omega}) + h[1] (e^{-j\omega} + e^{-j3\omega}) + h[2] e^{-j2\omega} \\
 &= h[0] \cdot e^{-j2\omega} (e^{j2\omega} + e^{-j2\omega}) + h[1] e^{-j2\omega} (e^{j\omega} + e^{-j\omega}) + \\
 &\quad h[2] \cdot e^{-j2\omega} = \\
 &= e^{-j2\omega} \underbrace{\left( 2 h[0] \cos(2\omega) + 2 h[1] \cos(\omega) + h[2] \right)}_{A(\omega)} \\
 &= e^{-j2\omega} A(\omega)
 \end{aligned}$$

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου II

- Ένα σύστημα γραμμικής φάσης Τύπου II έχει συμμετρική κρουστική απόκριση

$$h[n] = h[M - n], \quad 0 \leq n \leq M, \quad \mathbf{M \text{ περιττό}}$$

- Κέντρο συμμετρίας το σημείο  $a = \frac{M}{2} \notin \mathbb{Z}$
- Απόκριση Συχνότητας
  - Όμοια με πριν μπορούμε να δείξουμε ότι



$$H(e^{j\omega}) = e^{-\frac{j\omega M}{2}} \sum_{k=1}^{\frac{M+1}{2}} b_k \cos\left(\left(k - \frac{1}{2}\right)\omega\right)$$

με

$$b_k = 2h\left[\frac{M+1}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M+1}{2}$$

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου III

- Ένα σύστημα γραμμικής φάσης Τύπου III έχει αντι-συμμετρική κρουστική απόκριση

$$h[n] = -h[M - n], \quad 0 \leq n \leq M, \quad \mathbf{M \acute{\alpha}ρτιο}$$

- Κέντρο συμμετρίας το σημείο  $a = \frac{M}{2} \in \mathbb{Z}$

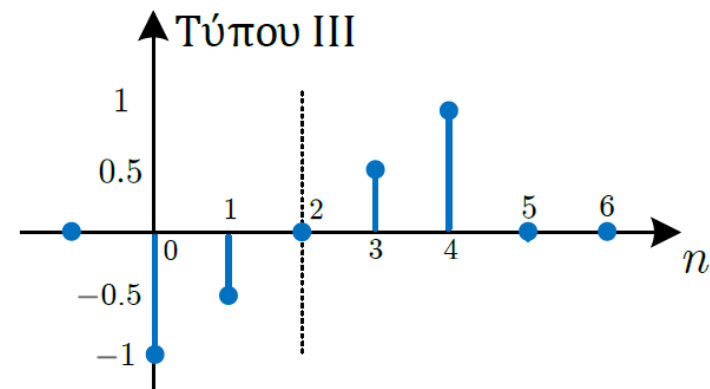
- Απόκριση Συχνότητας

- Όμοια με πριν μπορούμε να δείξουμε ότι

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{\omega M}{2} - \frac{\pi}{2}\right)} \sum_{k=1}^{\frac{M}{2}} c_k \sin(k\omega)$$

με

$$c_k = 2h\left[\frac{M}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M}{2}$$



## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης Τύπου IV

- Ένα σύστημα γραμμικής φάσης Τύπου IV έχει αντι-συμμετρική κρουστική απόκριση

$$h[n] = -h[M - n], \quad 0 \leq n \leq M, \quad \mathbf{M \text{ περιττό}}$$

- Κέντρο συμμετρίας το σημείο  $a = \frac{M}{2} \notin \mathbb{Z}$

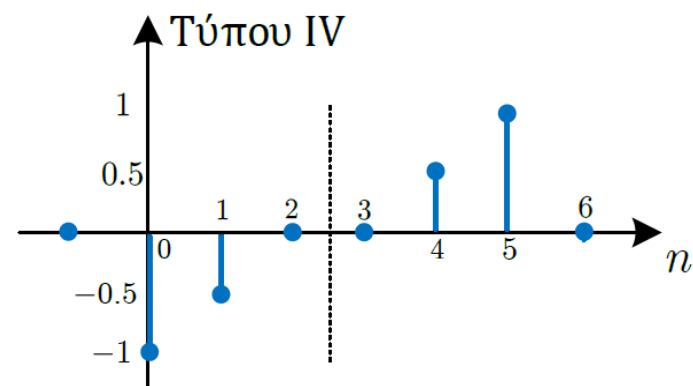
- Απόκριση Συχνότητας

- Όμοια με πριν μπορούμε να δείξουμε ότι

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{\omega M}{2} - \frac{\pi}{2}\right)} \sum_{k=1}^{\frac{M+1}{2}} d_k \sin\left(\left(k - \frac{1}{2}\right)\omega\right)$$

με

$$d_k = 2h\left[\frac{M+1}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M+1}{2}$$





- Συστήματα Γραμμικής Φάσης - Σύνοψη

**Τύπου I – συμμετρική  $h[n]$  – άρτιο  $M$** 

$$H(e^{j\omega}) = e^{-\frac{j\omega M}{2}} \sum_{k=0}^{\frac{M}{2}} a_k \cos(k\omega)$$

με

$$a_k = 2h\left[\frac{M}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M}{2}$$

$$a_0 = h\left[\frac{M}{2}\right]$$

**Τύπου II – συμμετρική  $h[n]$  – περιττό  $M$** 

$$H(e^{j\omega}) = e^{-\frac{j\omega M}{2}} \sum_{k=1}^{\frac{M+1}{2}} b_k \cos\left(\left(k - \frac{1}{2}\right)\omega\right)$$

με

$$b_k = 2h\left[\frac{M+1}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M+1}{2}$$

**Τύπου III – αντισυμμετρική  $h[n]$  – άρτιο  $M$** 

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{\omega M}{2} - \frac{\pi}{2}\right)} \sum_{k=1}^{\frac{M}{2}} c_k \sin(k\omega)$$

με

$$c_k = 2h\left[\frac{M}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M}{2}$$

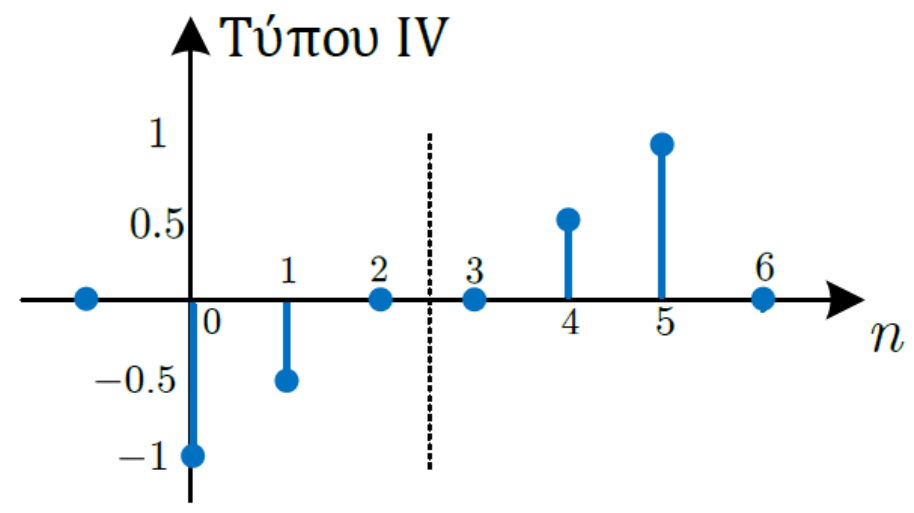
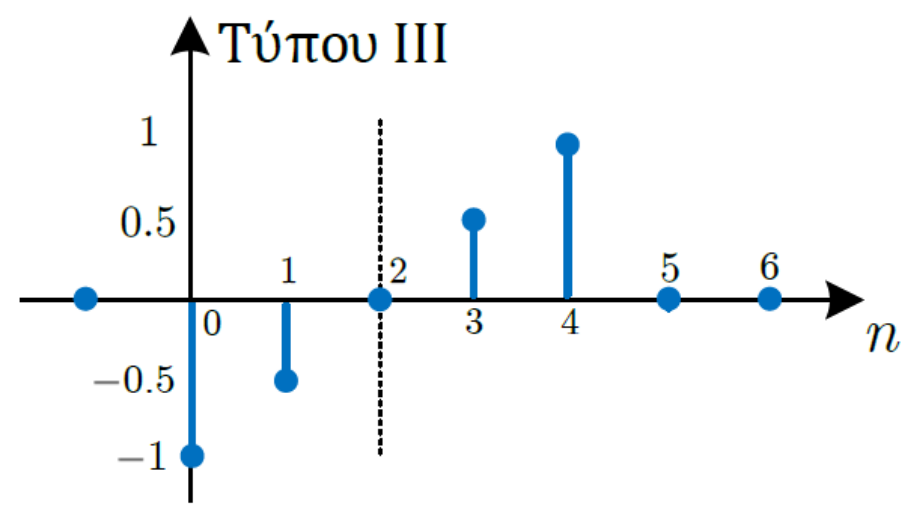
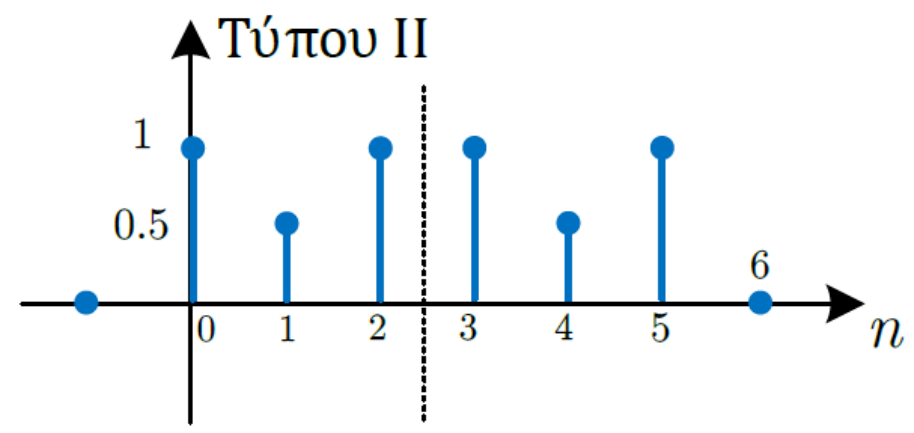
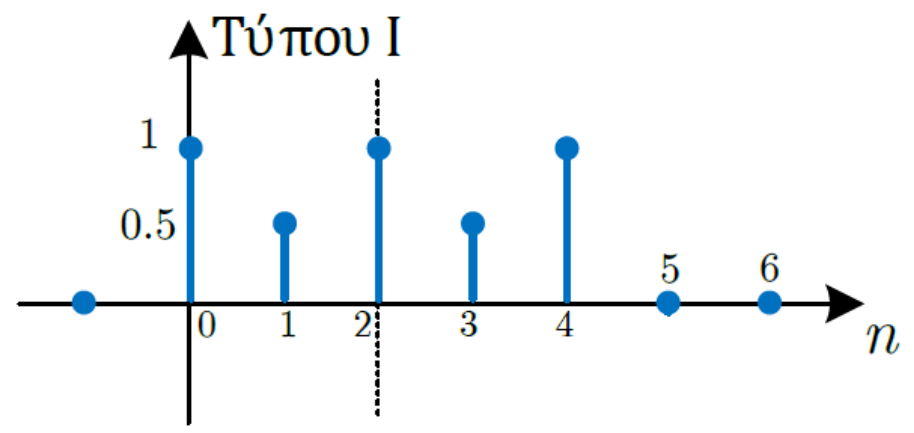
**Τύπου IV – αντισυμμετρική  $h[n]$  – περιττό  $M$** 

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{\omega M}{2} - \frac{\pi}{2}\right)} \sum_{k=1}^{\frac{M+1}{2}} d_k \sin\left(\left(k - \frac{1}{2}\right)\omega\right)$$

με

$$d_k = 2h\left[\frac{M+1}{2} - k\right], \quad k = 1, 2, \dots, \frac{M+1}{2}$$

• Συστήματα Γραμμικής Φάσης - Σύνοψη



## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης – Σύνοψη

- Συνολικά, η απόκριση συχνότητας των συστημάτων που είδαμε γράφεται

$$H(e^{j\omega}) = e^{j\varphi(\omega)} \sum p_k S(e^{j\omega}) = e^{j\varphi(\omega)} A(e^{j\omega})$$

- Το  $A(e^{j\omega})$  είναι πραγματική συνάρτηση του  $\omega$  και ονομάζεται «ψευδοπλάτος»
  - Ως πραγματική συνάρτηση, η φάση της θα είναι 0 ή  $\pm\pi$

- Για  $0 \leq \omega \leq \pi$ , η απόκριση φάσης  $\angle H(e^{j\omega})$  γράφεται

$$\angle H(e^{j\omega}) = \begin{cases} -\frac{\omega M}{2}, & \text{τύπου I, II,} & A(e^{j\omega}) > 0 \\ -\frac{\omega M}{2} + \pi, & \text{τύπου I, II,} & A(e^{j\omega}) < 0 \\ -\frac{\omega M}{2} + \frac{\pi}{2}, & \text{τύπου III, IV,} & A(e^{j\omega}) > 0 \\ -\frac{\omega M}{2} + \frac{\pi}{2} + \pi, & \text{τύπου III, IV,} & A(e^{j\omega}) < 0 \end{cases}$$

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του $Z$

- Οι προηγούμενες σχέσεις δε μας δίνουν ιδιαίτερη διαίσθηση για τη συμπεριφορά των συστημάτων γραμμικής φάσης στο χώρο της συχνότητας
- Θα πρέπει να περάσουμε στο χώρο του  $Z$  για να λάβουμε αυτήν την πληροφορία
- Προφανώς, για αιτιατά ΓΧΑ συστήματα γραμμικής φάσης, όλοι οι πόλοι θα βρίσκονται στο  $z = 0$ 
  - Τα μηδενικά μπορούν να βρίσκονται οπουδήποτε στο μιγαδικό επίπεδο

- **Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z**

- Τύπου I, II:  $h[n] = h[M - n] \leftrightarrow H(z) = H(z^{-1})z^{-M}$

- Τύπου III, IV:  $h[n] = -h[M - n] \leftrightarrow H(z) = -H(z^{-1})z^{-M}$

- Μας ενδιαφέρουν μόνο τα μηδενικά των συστημάτων, όπως είπαμε

- Παρατηρήστε ότι:

- Αν  $z = z_0$  ένα μηδενικό του συστήματος  $H(z)$ , τότε υποχρεωτικά και το  $z = \frac{1}{z_0}$  είναι μηδενικό του συστήματος

- Το ζεύγος  $(z_0, \frac{1}{z_0})$  λέγεται αμοιβαίο

- Το ζεύγος  $(z_0, \frac{1}{z_0^*})$  λέγεται συζυγές αμοιβαίο (όπως ξέρετε)

- Αν θέλουμε λοιπόν να σχεδιάσουμε ένα FIR γραμμικής φάσης με ένα μηδενικό στη θέση  $z = z_0$ , πρέπει **υποχρεωτικά** να βάλουμε κι ένα μηδενικό στη θέση  $z = \frac{1}{z_0}$ !!!

- **Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z**

- Άρα, με βάση την προηγούμενη παρατήρηση:

- Το  $H(z)$  μπορεί να έχει μηδενικά:

- συζυγή, επάνω στο μοναδιαίο κύκλο:  $z_k = e^{\pm j\theta_k}$

- αμοιβαία, στον πραγματικό άξονα:  $z_k = a, z_k = \frac{1}{a}, \quad a \in \mathbb{R}$

- αμοιβαία, αλλού:  $z_k = r_k e^{j\theta_k}, r_k \neq 1$  και  $z_k = \frac{1}{r_k} e^{-j\theta_k}$

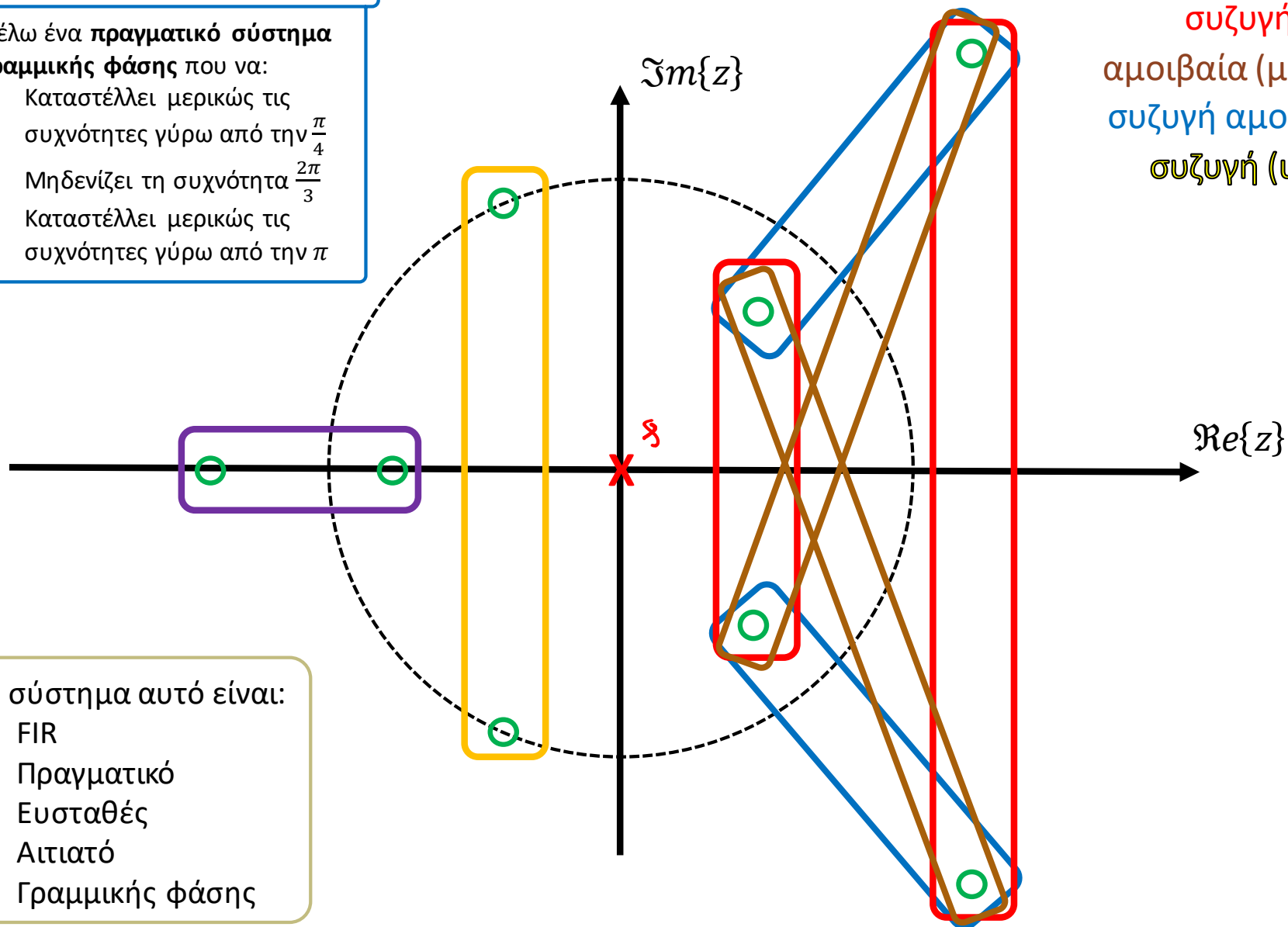
- Αν επιπλέον το  $H(z)$  αντιστοιχεί σε πραγματικό σύστημα ( $h[n] \in \mathbb{R}$ ), τότε το  $H(z)$  μπορεί να έχει ομάδες τεσσάρων μιγαδικών μηδενικών (αφού κάθε μιγαδικό μηδενικό θα «φέρνει» μαζί και το συζυγές του, εκτός από το αμοιβαίο του)

$$\left( z_k = r_k e^{\pm j\theta_k}, z_k = \frac{1}{r_k} e^{\mp j\theta_k} \right)$$

## • Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z

Θέλω ένα **πραγματικό σύστημα γραμμικής φάσης** που να:

- Καταστέλλει μερικώς τις συχνότητες γύρω από την  $\frac{\pi}{4}$
- Μηδενίζει τη συχνότητα  $\frac{2\pi}{3}$
- Καταστέλλει μερικώς τις συχνότητες γύρω από την  $\pi$



αμοιβαία (πραγμ.)  
 συζυγή  
 αμοιβαία (μιγαδ.)  
 συζυγή αμοιβαία  
 συζυγή (uc)

Το σύστημα αυτό είναι:

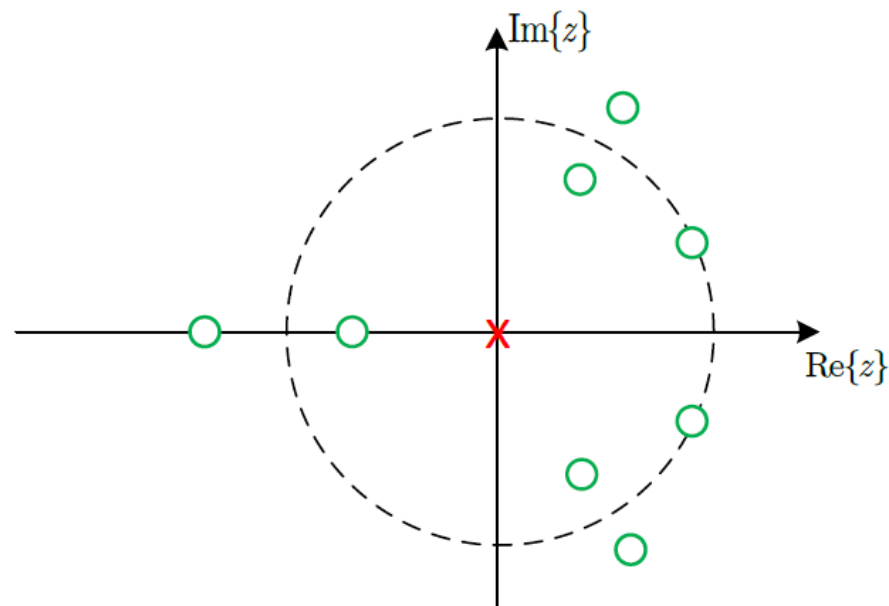
- FIR
- Πραγματικό
- Ευσταθές
- Αιτιατό
- Γραμμικής φάσης

- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του  $Z$

- Θα επιμείνουμε λίγο περισσότερο στις θέσεις  $z = \pm 1$

- Τύπου Ι :  $H(z) = H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = 1$ : ταυτότητα

- Τύπου Ι :  $H(z) = H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = -1$ : ταυτότητα





- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του  $Z$

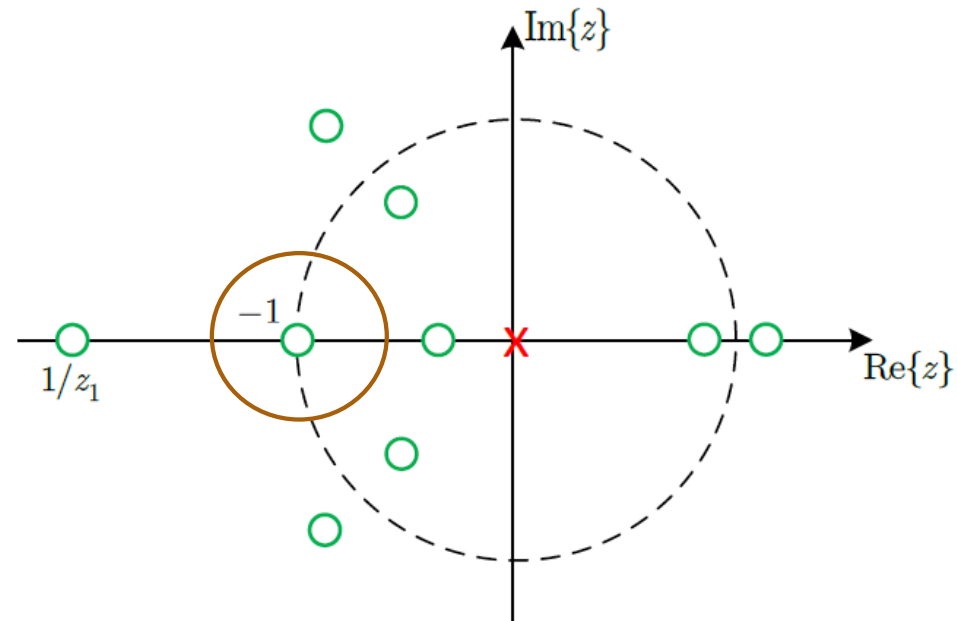
- Θα επιμείνουμε λίγο περισσότερο στις θέσεις  $z = \pm 1$

- Τύπου II :  $H(z) = H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  περιττό, για  $z = 1$ : ταυτότητα

- Τύπου II :  $H(z) = H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  περιττό, για  $z = -1$ :

$$H(-1) = -H(-1) \Rightarrow H(-1) = 0$$

□ Άρα για  $\omega = \pi \Rightarrow H_{II}(e^{j\pi}) = 0$  !



- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του  $Z$

- Τύπου III :  $H(z) = -H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = 1$ :

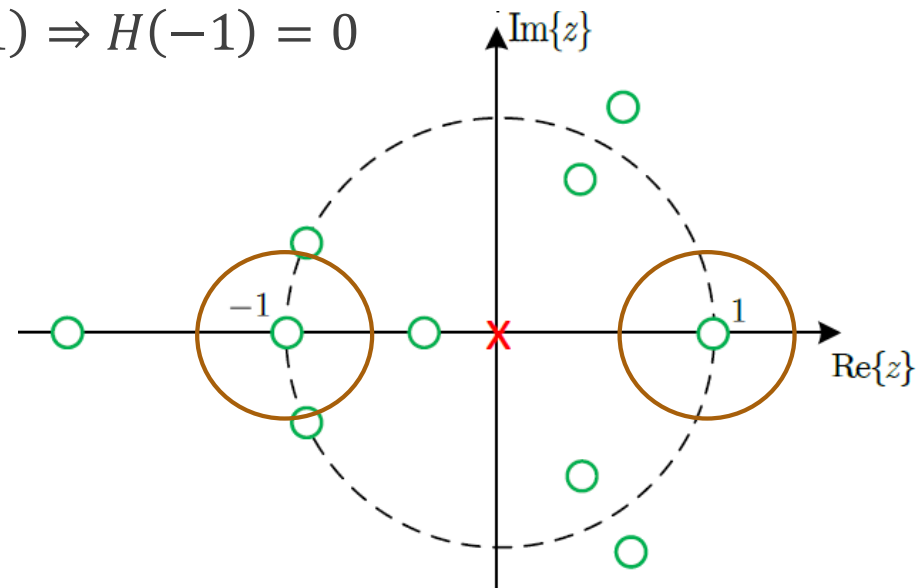
$$H(1) = -H(1) \Rightarrow H(1) = 0$$

□ Άρα για  $\omega = 0 \Rightarrow H_{III}(e^{j0}) = 0$  !

- Τύπου III :  $H(z) = -H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = -1$ :

$$H(-1) = -H(-1) \Rightarrow H(-1) = 0$$

□ Άρα για  $\omega = \pi \Rightarrow H_{III}(e^{j\pi}) = 0$  !



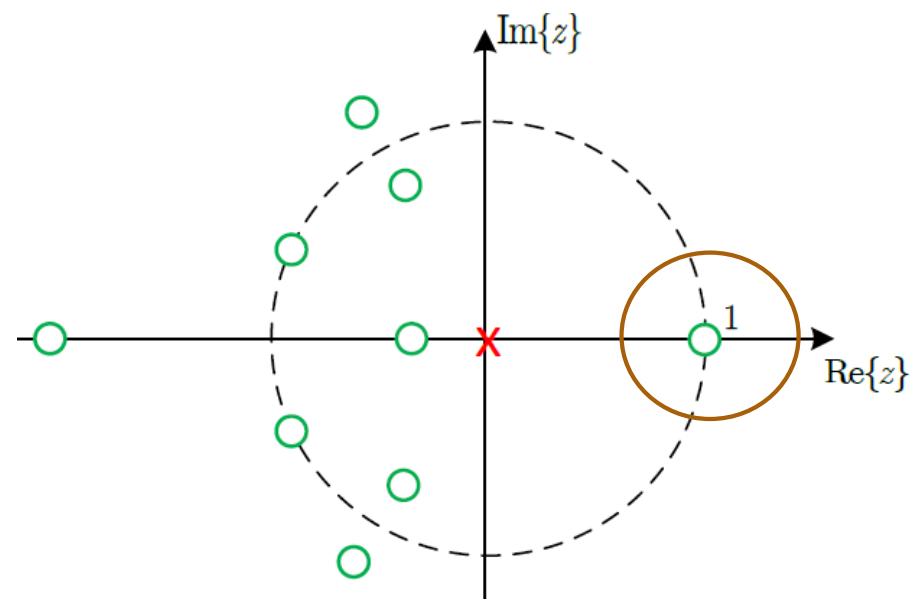
- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z

- Τύπου IV :  $H(z) = -H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = 1$ :

$$H(1) = -H(1) \Rightarrow H(1) = 0$$

□ Άρα για  $\omega = 0 \Rightarrow H_{IV}(e^{j0}) = 0$  !

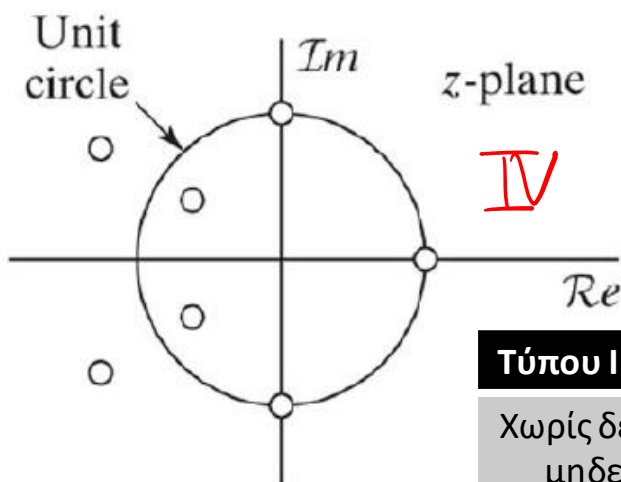
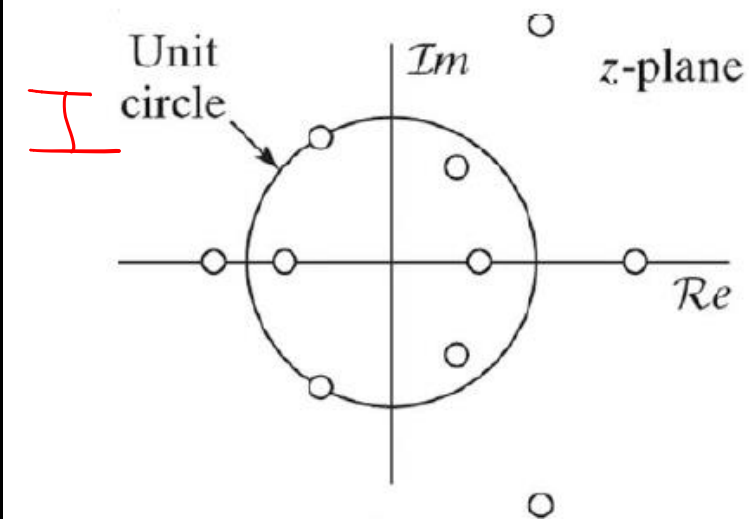
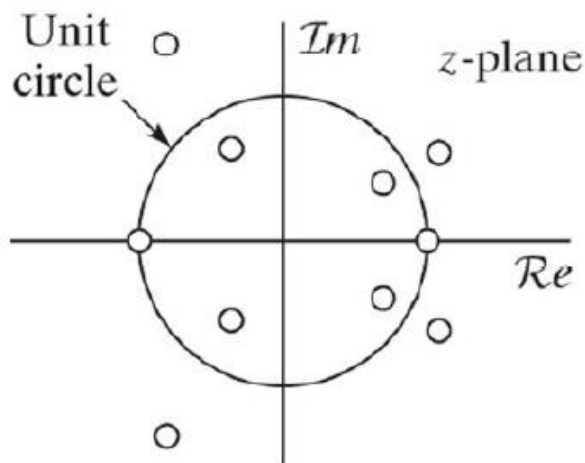
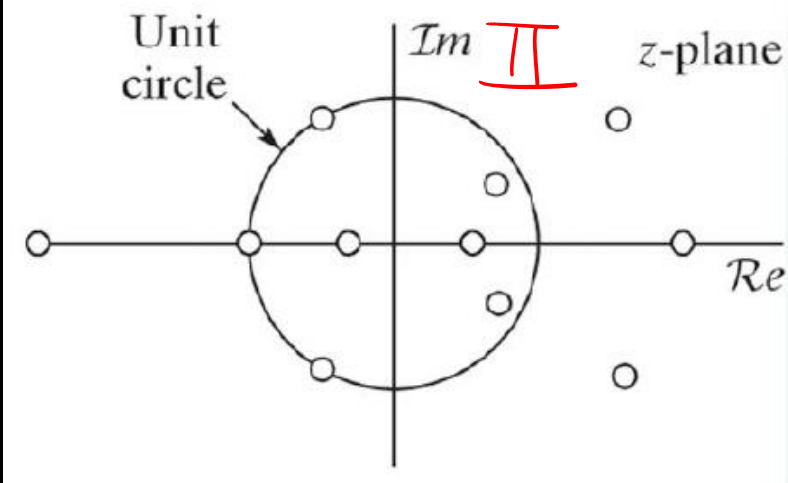
- Τύπου IV :  $H(z) = -H(z^{-1})z^{-M}$ ,  $M$  άρτιο, για  $z = -1$ : ταυτότητα



- Συστήματα Γραμμικής Φάσης – Σύνοψη

Τύπου I – συμμετρική $h[n]$ – άρτιο M	Τύπου II – συμμετρική $h[n]$ – περιττό M
Χωρίς δέσμευση μηδενικών	$H_{II}(e^{j\pi}) = 0$
Τύπου III – αντισυμμετρική $h[n]$ – άρτιο M	Τύπου IV – αντισυμμετρική $h[n]$ – περιττό M
$H_{III}(e^{j0}) = 0, H_{III}(e^{j\pi}) = 0$	$H_{IV}(e^{j0}) = 0$

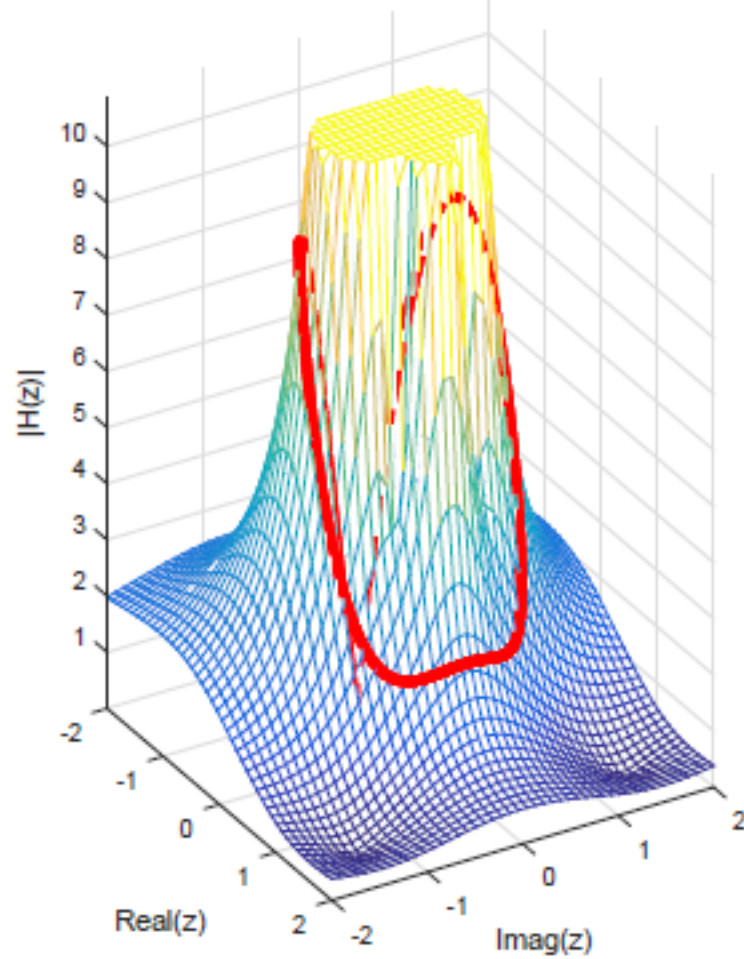
# • Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z



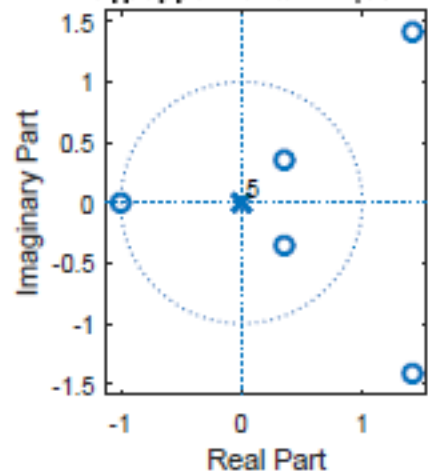
Τύπου I	Τύπου II
Χωρίς δέσμευση μηδενικών	$H_{II}(e^{j\pi}) = 0$
Τύπου III	Τύπου IV
$H_{III}(e^{j0}) = 0,$ $H_{III}(e^{j\pi}) = 0$	$H_{IV}(e^{j0}) = 0$

- Αναγνωρίζετε τους τύπους των συστημάτων γραμμικής φάσης;

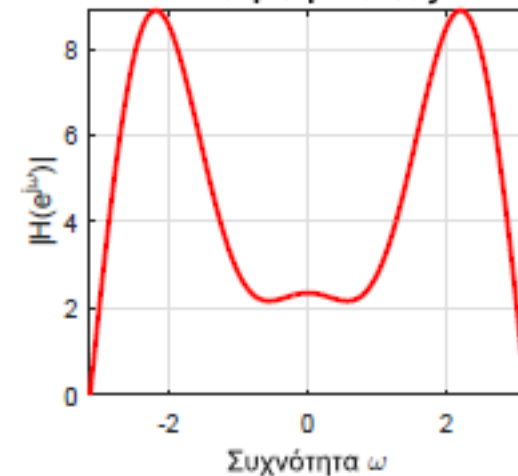
- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z

Μέτρο του Μετασχ. Z,  $|H(z)|$ 

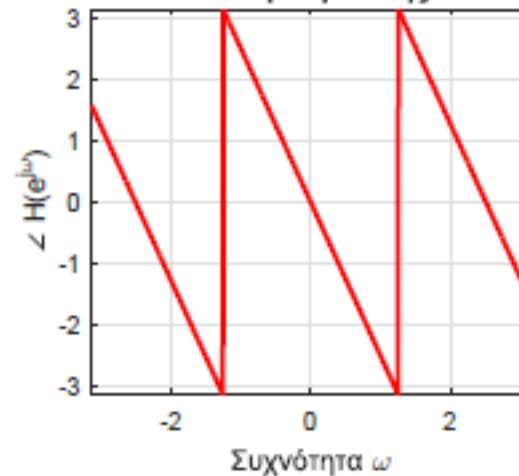
Διάγραμμα Πόλων-Μηδενικών



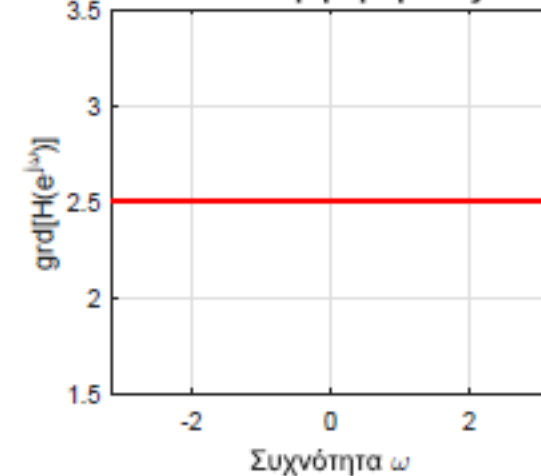
Απόκριση Πλάτους



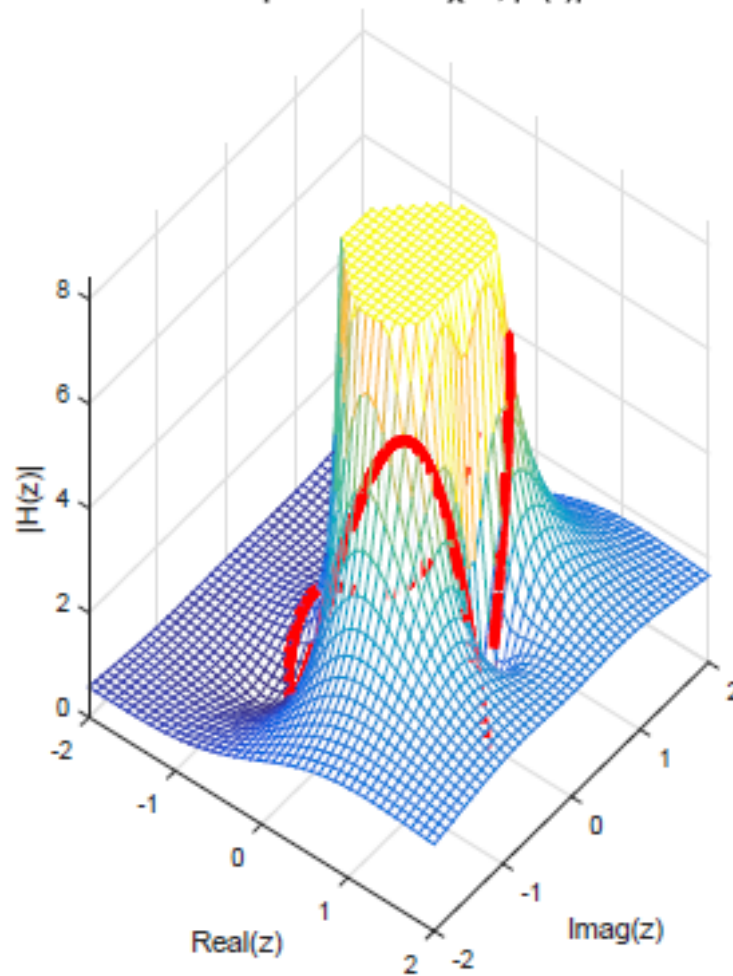
Απόκριση Φάσης



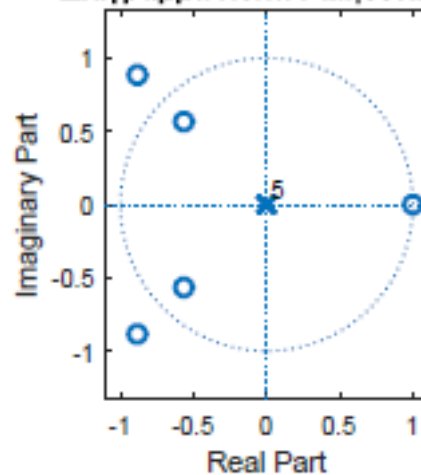
Καθυστέρηση Ομάδας



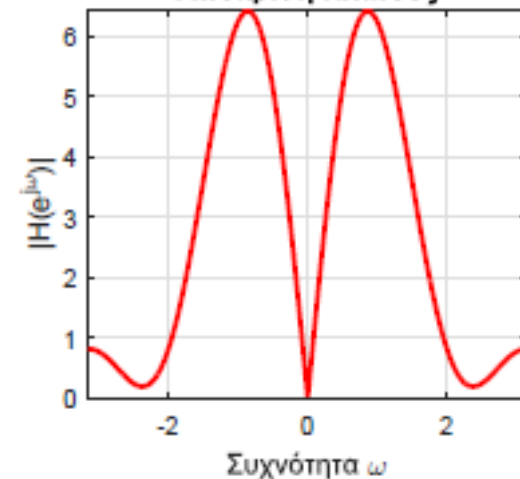
- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z

Μέτρο του Μετασχ. Z,  $|H(z)|$ 

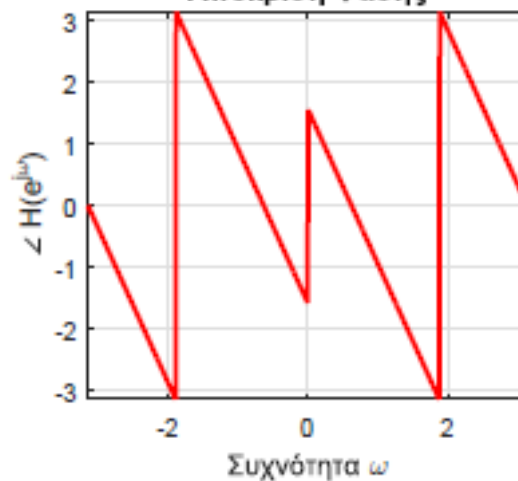
Διάγραμμα Πόλων-Μηδενικών



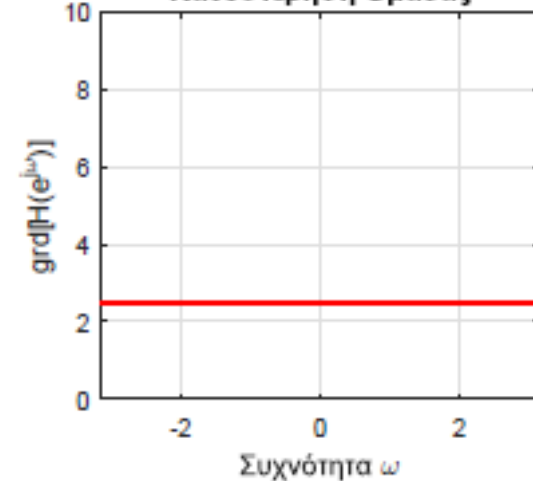
Απόκριση Πλάτους



Απόκριση Φάσης



Καθυστέρηση Ομάδας



- **Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z**

- Ένα FIR σύστημα γραμμικής φάσης μπορεί να γραφεί ως παράγοντας τριών όρων:

- ενός όρου ελάχιστης φάσης

$$H_{min}(z) = \prod_{k=1}^{\frac{M_i}{2}} (1 - c_k z^{-1})(1 - c_k^* z^{-1}) \quad , \quad |c_k| < 1$$

- ενός όρου μέγιστης φάσης

$$H_{max}(z) = \prod_{k=1}^{\frac{M_i}{2}} (z^{-1} - c_k)(z^{-1} - c_k^*)$$

- ενός όρου με μηδενικά επάνω στο μοναδιαίο κύκλο

$$H_{uc}(z) = \prod_{k=1}^{\frac{M_o}{2}} (1 - e^{j\theta} z^{-1})(1 - e^{-j\theta} z^{-1})$$

δηλ.

$$H_{lin}(z) = H_{min}(z)H_{uc}(z)H_{max}(z)$$

με

$$H_{max}(z) = H_{min}(z^{-1})z^{-M_i}$$



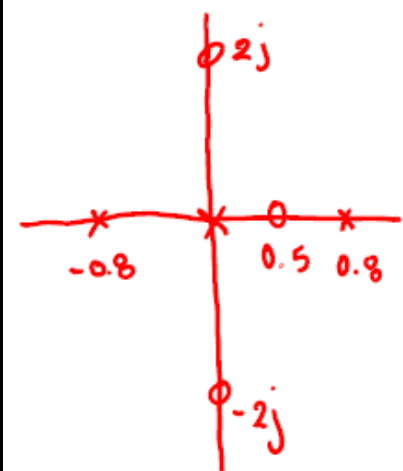
- Συστήματα Γραμμικής Φάσης στο χώρο του Z

- Παράδειγμα:

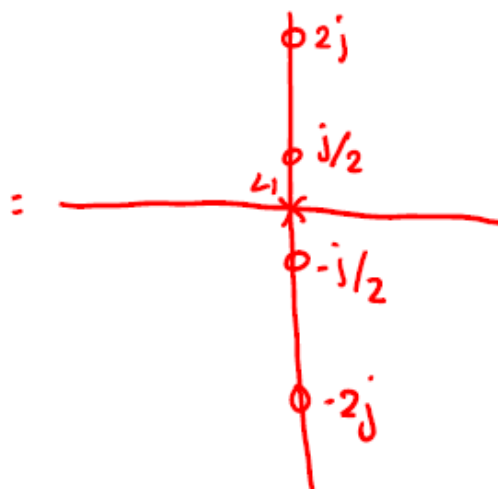
○ Έστω το αιτιατό και ευσταθές ΓΧΑ σύστημα

$$H(z) = \frac{(1 - 0.5z^{-1})(1 + 2jz^{-1})(1 - 2jz^{-1})}{(1 - 0.8z^{-1})(1 + 0.8z^{-1})}, \quad |z| > 0.8$$

Γράψτε το σε μορφή  $H(z) = H_{min}(z)H_{linear}(z)$

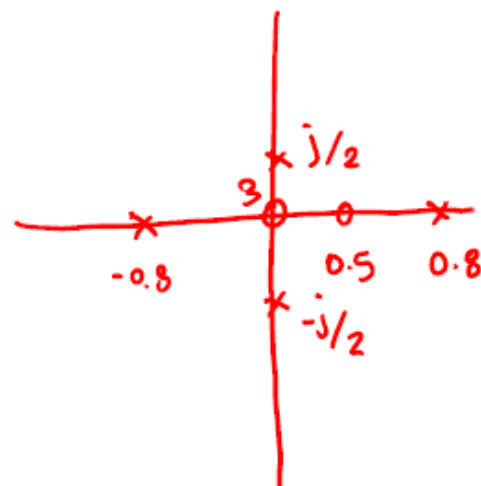


$H(z)$



$H_{linear}(z) =$

$$= (1 + 2jz^{-1})(1 - 2jz^{-1})(1 + \frac{j}{2}z^{-1})(1 - \frac{j}{2}z^{-1})$$



$$H_{min}(z) = \frac{(1 - 0.5z^{-1})}{(1 - 0.8z^{-1})(1 + 0.8z^{-1})} \cdot \frac{1}{(1 + \frac{j}{2}z^{-1})(1 - \frac{j}{2}z^{-1})}$$

# ΤΕΛΟΣ ΔΙΑΛΕΞΗΣ

