

# СОДЕРЖАНИЕ

## Дискретные сигналы

1. Процедура аналого-цифрового преобразования.....	2
2. Математическое описание дискретных сигналов.....	4
3. Свойства дискретных сигналов. Спектры аналоговых и дискретных сигналов и их связь .....	6
4 Дискретное преобразование Фурье (ДПФ) и обратное ДПФ.....	8
5. Z-преобразование и его связь с преобразованием Лапласа.....	12
Список литературы .....	15

# Дискретные сигналы

## 1. Процедура аналого-цифрового преобразования

Процедура аналого-цифрового преобразования непрерывного сигнала представляет собой преобразование непрерывной функции, например, напряжения  $u(t)$  в последовательность чисел  $u(t_n)$ , где  $n = 0, 1, 2 \dots$ , отнесенных к некоторым фиксированным моментам времени. При дискретизации непрерывная функция  $u(t)$  преобразуется в последовательность ее отсчетов  $u(t_n)$ , как показано на рис. 1.1, *a*.

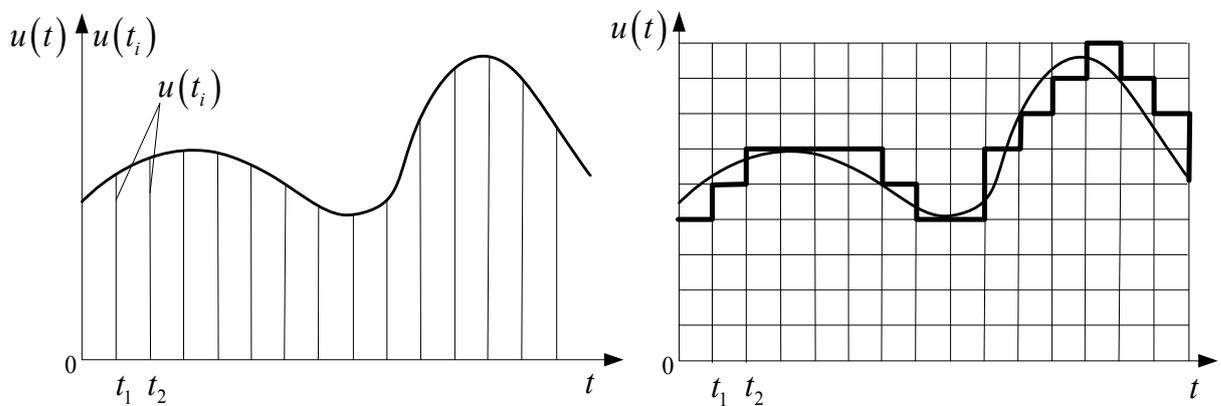


Рис. 1.1. Процесс дискретизации (*a*) и квантования (*б*) непрерывного сигнала

Вторая операция, называемая квантованием, состоит в том, что мгновенные значения функции  $u(t)$  ограничиваются только определенными уровнями, которые называются уровнями квантования. В результате квантования непрерывная функция  $u(t)$  принимает вид ступенчатой кривой  $u_{д}(t)$ , показанной на рис. 1.1, *б*.

Третья операция – кодирование представляет дискретные квантованные величины в виде цифрового кода. С помощью операции кодирования осуществляется условное представление численного значения величины. Переходы от исходной функции  $u(t)$  к дискретной и далее к квантованной по уровню сопряжены с некоторой потерей информации. На этапе кодирования подобные потери отсутствуют.

Дискретизация сигнала заключается в регулярном взятии отсчетов его мгновенных значений, называемых выборками. Чем меньше интервал

дискретизации, тем точнее представляется сигнал. Однако при малом интервале дискретизации необходим большой объем памяти и высокое быстродействие АЦП. На рис. 1.2 показаны примеры различного соотношения частоты сигнала и интервала дискретизации. Первый рисунок показывает, что результат будет неудовлетворительным, если частота дискретизации сравнима с частотой сигнала. Увеличение частоты выборок дает значительно более достоверное представление о сигнале.

Частоту дискретизации  $f_D$  определяют из теоремы Котельникова:

$$f_D \geq 2f_{\text{МАКС}}, \quad (1.1)$$

где  $f_{\text{МАКС}}$  – наибольшая частота спектра дискретизируемого сигнала.

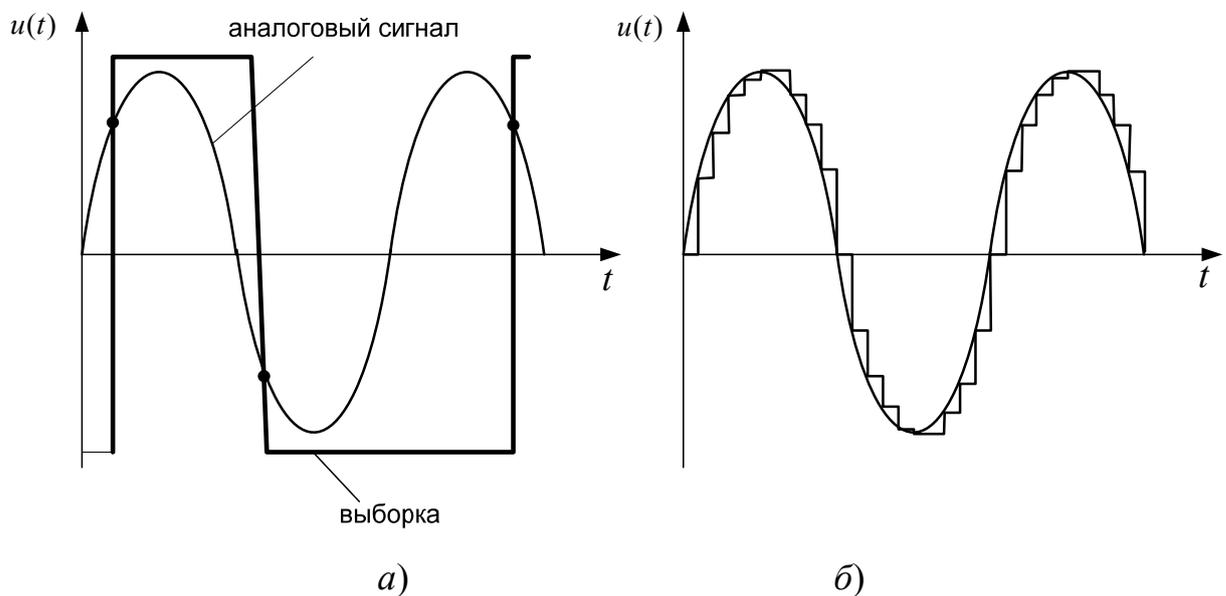


Рис. 1.2. Неправильный (а) и правильный (б) выбор интервала дискретизации

## 2. Математическое описание дискретных сигналов

В отличие от аналогового сигнала  $u(t)$  дискретный сигнал можно обозначить  $u_d(t)$ . Однако чаще его обозначают  $u(nT)$ , заменяя непрерывное время  $t$  дискретными моментами  $nT$ , следующими строго через интервал  $T$ . Используются и более краткие обозначения:  $u[n]$  и  $u_n$ . Причем во всех этих записях  $n$  – целое число, принимающее как положительные, так и отрицательные значения.

Дискретные сигналы можно задавать графиками, как это показано на рис. 1.1, формулами, например,  $u_d(t) = \sin(2\pi f \cdot nT)$ , в виде таблиц дискретных значений или в виде комбинации этих способов.

Рассмотрим пример дискретного сигнала, полученного из единичного ступенчатого аналогового сигнала.

Единичная функция  $1(t)$  приведена на рис. 2.1, а. Соответствующий ей дискретный сигнал  $1[n]$  называется ступенчатой последовательностью и определяется следующим образом:

Такая последовательность приведена на рис. 2.2, б.

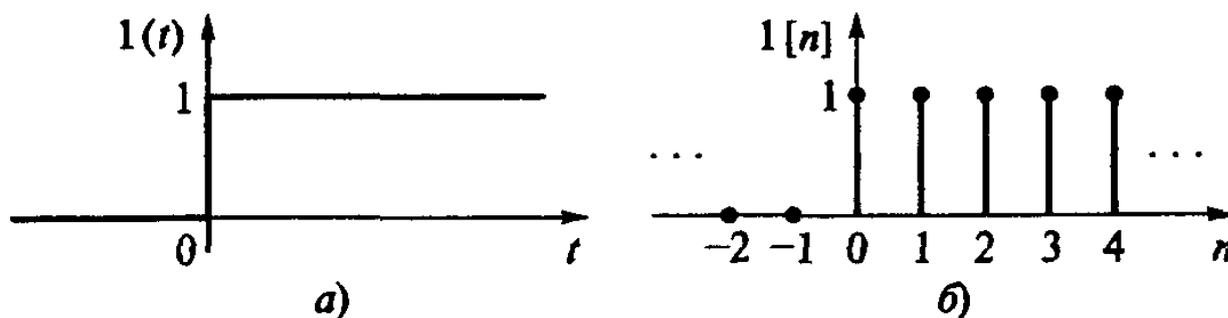


Рис. 2.2. Единичный ступенчатый аналоговый (а) и дискретный (б) сигналы

Рассмотрим пример дискретного сигнала, полученного из единичного импульсного сигнала.  $\delta$ -импульс в аналоговой области приведен на рис. 2.3.

Дельта-последовательность, или дискретный  $\delta$ -импульс, определяется выражением

$$\delta[n] = \begin{cases} 1 & \text{при } n = 0; \\ 0 & \text{при } n \neq 0. \end{cases}$$

Последовательность  $\delta[n]$ , приведенная на рис. 2.3, б, принимает единственное значение, равное 1, при  $n = 0$ . Этот сигнал можно сдвинуть на  $k$  интервалов (рис. 2.3, в):

$$\delta[n-k] = \begin{cases} 1 & \text{при } n = k; \\ 0 & \text{при } n \neq k. \end{cases}$$

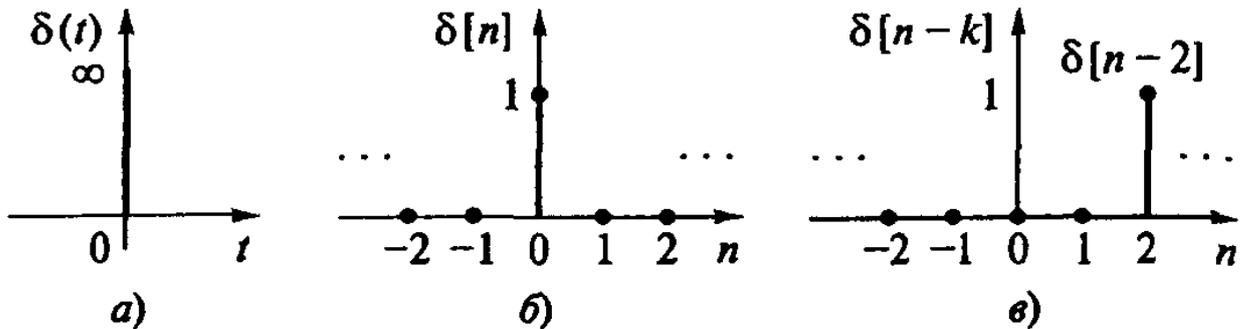


Рис. 2.3. Аналоговый (а) и дискретный (б и в)  $\delta$ -импульс

Математическая запись любого дискретного сигнала может быть представлена в виде последовательности дискретных  $\delta$ -импульсов с весовыми коэффициентами, равными отсчетам  $u[k]$  аналогового сигнала  $u(t)$  в точках  $kT$ :

$$u[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u[k] \cdot \delta[n-k]. \quad (2.1)$$

### 3. Свойства дискретных сигналов. Спектры аналоговых и дискретных сигналов и их связь

Дискретные отсчеты аналогового сигнала нужно брать с такой частотой, чтобы по ним можно было однозначно восстановить исходный сигнал.

Аналоговые сигналы после их дискретизации можно обрабатывать на компьютере. Если задано напряжение на входе цепи  $u_{\text{вх}}(t)$ , то напряжение на ее выходе  $u_{\text{вых}}(t)$ , воспользовавшись интегралом свертки:

$$u_{\text{вых}}(t) = \int_0^t u_{\text{вх}}(\tau) \cdot h(t - \tau) d\tau. \quad (3.1)$$

Заменим непрерывные сигналы в формуле (3.1) их дискретными отсчетами. Тогда интеграл заменяется суммой и выражение (3.1) запишется в виде

$$u_{\text{вых}}(nT) = \sum_{m=0}^n u_{\text{вх}}(mT) \cdot h[(n - m)T]. \quad (3.2)$$

Поскольку любой отсчет сигнала – это число, то формулу (3.2) можно запрограммировать на вычислительном устройстве.

Устройство, преобразующее непрерывный (аналоговый) сигнал в двоичный код (или, что то же, в цифровой сигнал), называют аналого-цифровым преобразователем (АЦП). Обратное преобразование выполняет цифро-аналоговый преобразователь (ЦАП), содержащий декодер и интерполятор.

*Дискретный сигнал имеет периодический спектр*

Формулы для расчета спектра дискретного сигнала можно получить из формул преобразования Фурье для аналогового сигнала. Сигнал, имеющий ограниченную протяженность во времени, обладает неограниченным по полосе спектром (рис. 3.1, а). И наоборот, сигнал с ограниченным спектром имеет бесконечную протяженность во времени (рис. 3.2, а). Как следует из

этих рисунков, аналоговый сигнал и ограниченной, и бесконечной протяженности во времени имеет сплошной спектр.

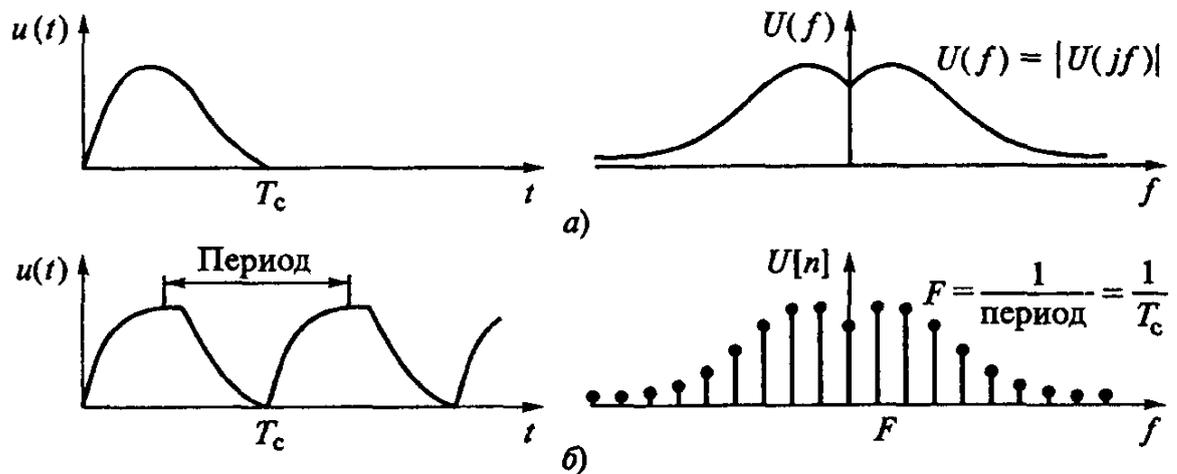


Рис. 3.1. Спектры аналогового сигнала с ограниченной длительностью (а) и образованного из него периодического сигнала (б)

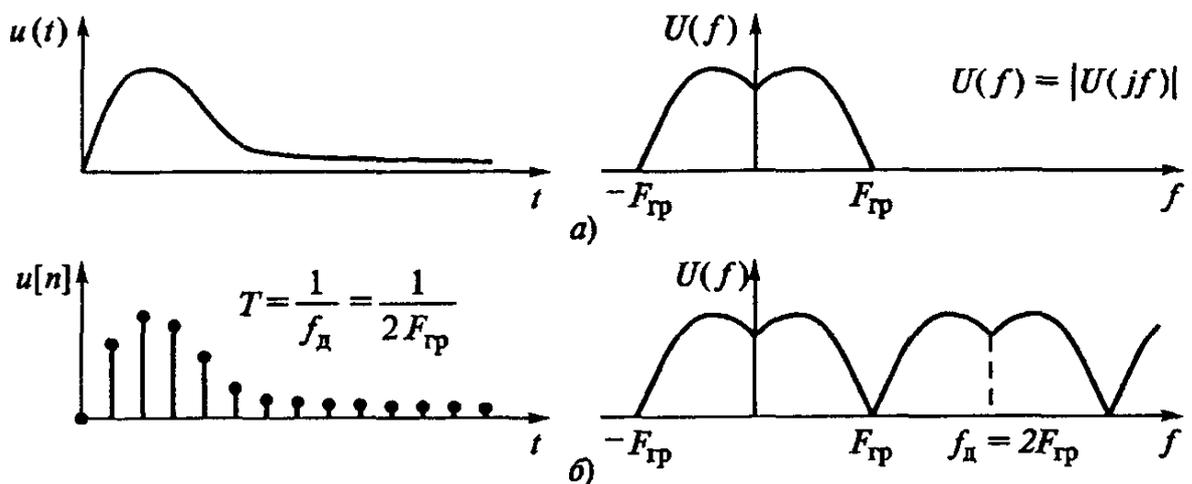


Рис. 3.2. Спектры аналогового (а) и дискретного (б) сигналов бесконечной протяженности во времени

Если сигнал  $u(t)$  является периодическим, то спектр его – дискретный, т.е. теперь вместо  $U(jf)$  используют отсчеты  $U[n]$ . Эта ситуация показана на рис. 3.1, б. Период сигнала равен длительности сигнала  $T_c$ . Интервал дискретизации спектра по частоте  $F$  определяется периодом сигнала  $F = 1/T_c$ .

В соответствии с принципом дуальности можно сказать: если периодическим является спектр, то дискретным будет сигнал (рис. 3.2, б). Обозначая период повторения спектра  $f_d$ , получаем интервал дискретизации сигнала  $T = 1/f_d$ .

#### 4 Дискретное преобразование Фурье (ДПФ) и обратное ДПФ

Формулы прямого и обратного преобразований Фурье для дискретных сигналов получают из формул

$$U(jf) = \int_{-\infty}^{\infty} u(t) e^{-j2\pi f \cdot t} dt \quad (4.1)$$

и

$$u(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} U(jf) e^{j2\pi f \cdot t} df \quad (4.2)$$

для *аналоговых сигналов*, заменив непрерывное время  $t$  на дискретные значения  $nT$ .

Дискретное прямое преобразование Фурье для *аналоговых сигналов*

$$U(jf) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u[n] \cdot e^{-j2\pi f \cdot nT}. \quad (4.3)$$

Дискретное обратное преобразование Фурье для *аналоговых сигналов*

$$u[n] = \frac{1}{f_D} \int_0^{f_D} U(jf) e^{j2\pi f \cdot nT} df. \quad (4.4)$$

В формулах (4.3) и (4.4) использовано обозначение  $u[n] = u(nT)$ .

Рассчитаем спектр дискретного сигнала, состоящего из одного отсчета  $u[n] = [a; 0; 0; 0; \dots]$ .

Воспользуемся формулой (4.3), в которую подставим значения  $u[n]$  заданного сигнала:

$$U(jf) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u[n] \cdot e^{-j2\pi f \cdot nT} = a \cdot e^{-j2\pi f \cdot 0T} = a.$$

Рассчитаем спектр экспоненциальной дискретной функции  $u[n] = 0,5^n$ ,  $n \geq 0$ .

График дискретной функции  $u[n]$  приведен на рис. 4.1, а ее отсчеты можно записать в виде последовательности  $u[n] = \{1; 0,5; 0,25; 0,125; \dots\}$ .

Спектр дискретной экспоненты рассчитаем по формуле (4.3):

$$U(jf) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u[n] \cdot e^{-j2\pi f \cdot nT} = \sum_{n=0}^{\infty} 0,5^n \cdot e^{-j2\pi f \cdot nT} =$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} (0,5 \cdot e^{-j2\pi f \cdot T})^n = \frac{1}{1 - 0,5e^{-j2\pi f \cdot T}},$$

где для суммирования ряда использована формула суммы геометрической прогрессии.

Используя формулу Эйлера

$$e^{jx} = \cos x + j \sin x,$$

получим выражение для спектра амплитуд (рис. 4.1, б)

$$U(f) = \frac{1}{\sqrt{[1 - 0,5 \cos(-2\pi fT)]^2 + [0,5 \sin(-2\pi fT)]^2}}.$$

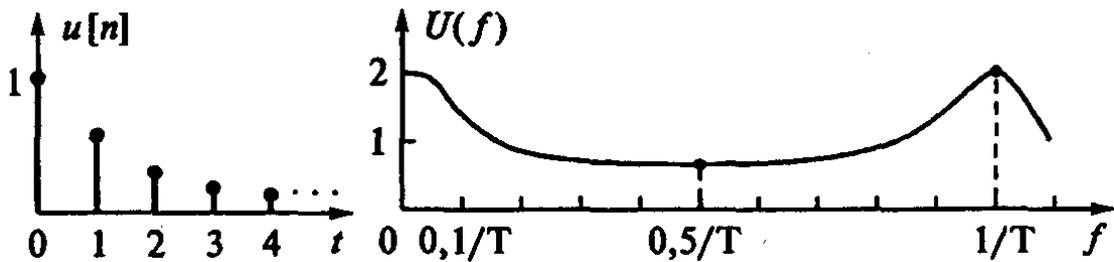


Рис. 4.1. Дискретная экспоненциальная функция (а)  
спектр амплитуд экспоненциальной дискретной функции (б)

Спектры дискретных периодических сигналов являются периодическими и дискретными. Для их расчета используется дискретное преобразование Фурье.

В формулах (4.3) и (4.4) один из компонентов уже является дискретным. Остается только заменить в этих формулах оставшуюся непрерывную переменную  $f$  дискретными значениями.

Или из формул

$$\underline{U}_{mk} = \frac{2}{T} \int_0^T u(t) e^{-j\frac{2\pi k}{T}t} dt \quad (4.5)$$

и

$$u(t) = \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \underline{U}_{mk} e^{j\frac{2\pi k}{T}t} \quad (4.6)$$

после замены времени  $t$  на  $nT$ , получим формулы

$$\underline{U}[m] = \sum_{n=0}^{N-1} u[n] \cdot e^{-j2\pi n \cdot m \frac{1}{N}}, \quad (4.7)$$

$$u[n] = \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} \underline{U}[m] \cdot e^{j2\pi n \cdot m \frac{1}{N}}. \quad (4.8)$$

Следует заметить, что при этом периодический сигнал  $u(t)$  стал дискретным сигналом  $u(nT)$  или  $u[n]$ , а значит, дискретный спектр  $\underline{U}[m]$  начал периодически повторяться (рис. 4.2). Суммирование дискретных составляющих спектра  $\underline{U}[m]$  в формуле (4.6) следует теперь вести не в бесконечных пределах, а на периоде, где укладывается  $N$  отсчетов (4.8).

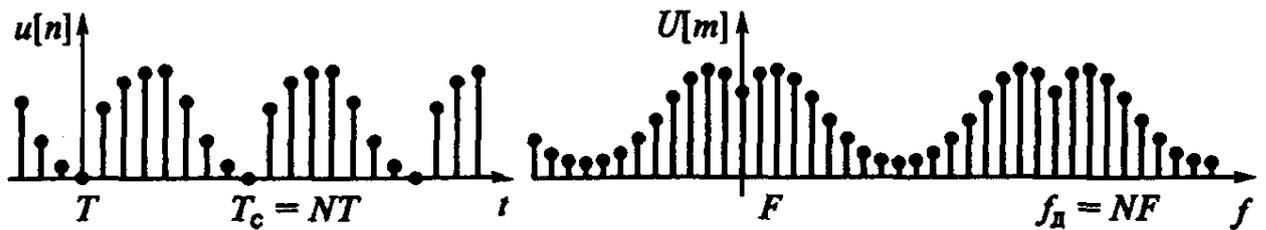


Рис. 4.2. Спектр дискретного периодического сигнала

На периоде повторения  $T_c$  дискретного сигнала  $u[n]$  также укладывается  $N$  отсчетов, включая нулевой отсчет. Интеграл в (4.5) заменяется суммой с индексом суммирования  $n$ , изменяющимся от  $n = 0$  до  $n = N - 1$  в (4.7). Переменная  $dt$  в формуле (4.5) при переходе от интеграла к сумме заменяется на  $T$ , так что отношение  $T/T_c = 1/N$ , так как  $T_c = NT$ . Частота дискретизации  $f_d = NF$ . Отсюда вытекают соотношения

$$T = \frac{1}{NF} \text{ и } F = \frac{1}{NT}.$$

Выражения (4.7) и (4.8) называются прямым и обратным дискретным преобразованием Фурье.

Формулы дискретного преобразования Фурье (ДПФ) удобны для расчетов на компьютере.

Рассчитаем ДПФ дискретного периодического сигнала, заданного тремя отсчетами:  $u[n] = \{0; 1; 2\}$ .

Для расчета воспользуемся формулой ДПФ (4.7):

$$\underline{U}[0] = u[0] \cdot e^{-j2\pi 0 \cdot 0 \cdot \frac{1}{3}} + u[1] \cdot e^{-j2\pi 1 \cdot 0 \cdot \frac{1}{3}} + u[2] \cdot e^{-j2\pi 2 \cdot 0 \cdot \frac{1}{3}} = 0 + 1 + 2 = 3;$$

$$\begin{aligned} \underline{U}[1] &= u[0] \cdot e^{-j2\pi 0 \cdot 1 \cdot \frac{1}{3}} + u[1] \cdot e^{-j2\pi 1 \cdot 1 \cdot \frac{1}{3}} + u[2] \cdot e^{-j2\pi 2 \cdot 1 \cdot \frac{1}{3}} = \\ &= 0 \cdot e^{-j0^\circ} + 1 \cdot e^{-j120^\circ} + 2 \cdot e^{-j240^\circ} = \frac{1}{2}(-3 + j\sqrt{3}) = 1,74 \cdot e^{j150^\circ}; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \underline{U}[2] &= u[0] \cdot e^{-j2\pi 0 \cdot 2 \cdot \frac{1}{3}} + u[1] \cdot e^{-j2\pi 1 \cdot 2 \cdot \frac{1}{3}} + u[2] \cdot e^{-j2\pi 2 \cdot 2 \cdot \frac{1}{3}} = \\ &= 0 \cdot e^{-j0^\circ} + 1 \cdot e^{-j240^\circ} + 2 \cdot e^{-j480^\circ} = \frac{1}{2}(-3 - j\sqrt{3}) = 1,74 \cdot e^{j210^\circ}. \end{aligned}$$

Графики заданного дискретного периодического сигнала  $u[n]$  и рассчитанного дискретного периодического спектра амплитуд  $U[m]$  приведены на рис. 4.3.

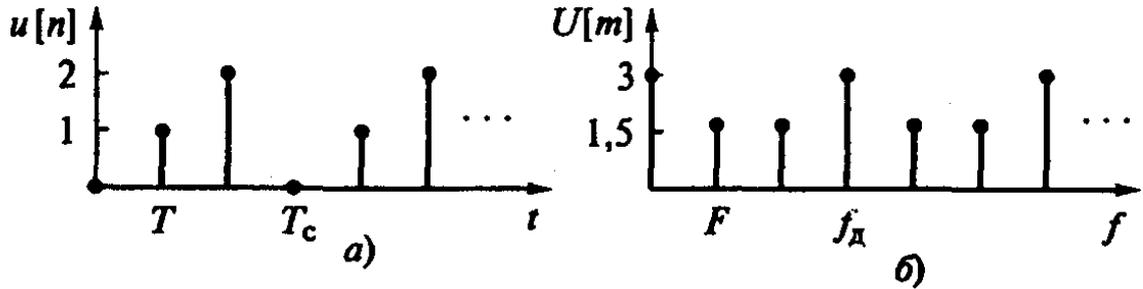


Рис. 4.3. Дискретный периодический сигнал (а) и его спектр (б)

## 5. Z-преобразование и его связь с преобразованием Лапласа

Подобно преобразованию по Лапласу аналогового сигнала существует 2-преобразование дискретного сигнала. Дискретный сигнал и его спектр описываются формулами (4.4) и (4.3). Произведем в формуле (4.3) замену:

$$e^{j2\pi fT} = z.$$

Тогда формула примет вид

$$U(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u[n] \cdot z^{-n}. \quad (5.1)$$

Выражение (5.1) получило название  $z$ -преобразования или  $z$ -изображения дискретного сигнала  $u[n]$ . Если начать суммирование с  $n = 0$ , то выражение

$$U(z) = \sum_{n=0}^{\infty} u[n] \cdot z^{-n} \quad (5.2)$$

есть одностороннее  $z$ -преобразование. Оно применяется для сигналов  $u[n] = 0$  при  $n < 0$ .

Укажем на связь  $z$ -преобразования с преобразованием Лапласа дискретного сигнала

$$U(p) = \sum_{n=0}^{\infty} u[n] \cdot z^{-pnT},$$

которое легко получить из (4.3), положив  $j2\pi f = p$ .

Очевидно, что  $z = e^{pT}$  или  $p = \frac{1}{T} \ln z$ .

Эти формулы устанавливают связь между точками в плоскостях  $p = \alpha + j\omega$  и  $z = x + jy$  (рис. 5.1).

Если положить  $\alpha = 0$ , то мы будем перемещаться по оси  $j\omega$  в плоскости  $p$ . При переходе в  $z$ -плоскость точки мнимой оси  $j\omega$  будут располагаться на единичной окружности  $z = e^{j\omega T}$ . Точка  $j0$  на  $p$ -плоскости переходит в точку  $z = +1$  на вещественной оси  $z$ -плоскости, а точки  $\pm j0,5\omega_D$  — в точку  $z = -1$ . Это означает, что точки отрезка  $[-j0,5\omega_D; +j0,5\omega_D]$   $p$ -плоскости проектируются в

точки на единичной окружности  $z$ -плоскости. Так как функция  $e^{\pm j\omega T}$  периодическая, то последующие отрезки оси  $j\omega$  на  $p$ -плоскости такой же длины будут вновь проектироваться на единичную окружность.

Точкам левой  $p$ -полуплоскости соответствуют точки внутри единичной окружности  $z$ -плоскости, а точкам правой  $p$ -полуплоскости — точки вне этой окружности.

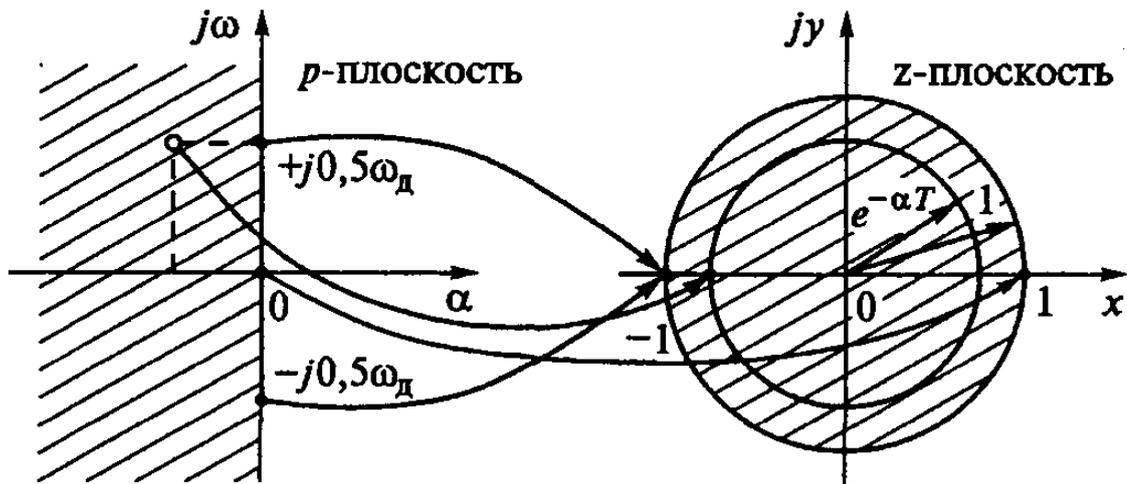


Рис. 5.1. Связь между точками в  $p$ - и  $z$ -плоскостях

Рассчитаем  $z$ -преобразование дискретного сигнала  $u[n]$ , имеющего вид

$$u[n] = \begin{cases} 0 & \text{при } n \leq 0; \\ 1 & \text{при } n = 1, 2, 3; \\ 0 & \text{при } n > 3. \end{cases}$$

Воспользовавшись формулой (5.2), получаем

$$U(z) = \sum_{n=1}^3 u[n] \cdot z^{-n} = z^{-1} + z^{-2} + z^{-3} = \frac{z^2 + z + 1}{z^3}.$$

Найдем  $z$ -преобразование  $U(z)$  дискретного экспоненциального сигнала  $u[n] = e^{-\alpha n T}$ .

Подставив значение  $u[n]$  в формулу (5.2), получим

$$U(z) = \sum_{n=0}^{\infty} u[n] \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} e^{-\alpha n T} \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (e^{-\alpha T} \cdot z^{-1})^n.$$

Из теории рядов следует, что при выполнении условия  $|e^{-\alpha T} \cdot z^{-1}| < 1$  сумма ряда  $U(z)$  равна

$$\frac{1}{1 - e^{-\alpha T} \cdot z^{-1}}$$

или

$$U(z) = \frac{z}{z - e^{-\alpha T}}.$$

$z$ -преобразование  $U(z)$  дискретного сигнала  $u[n]$  определено только для области  $z$ , в которой степенной ряд (5.2) сходится. Эта область сходимости включает в себя все значения  $z$ , находящиеся вне некоторого круга на комплексной  $z$  плоскости, радиус которого  $r_0$  называется радиусом сходимости (рис. 5.2), т.е. при  $r_0 < |z| < \infty$  ряд сходится. В области сходимости существует взаимно-однозначное соответствие между  $U(z)$  и  $u[n]$ , т.е. каждому  $u[n]$  соответствует одно, и только одно  $U(z)$ , определенное для  $|z| > r_0$ , и наоборот.



Рис. 5.2. Область сходимости ряда

## Список литературы

1. Сато Ю. Обработка сигналов. Первое знакомство. / Пер. с яп.; под ред. Ёсифуми Амэмия. - М: Изд-кий дом «Додэка-XXI», 2002.
2. Введение в цифровую фильтрацию /под ред. Р. Богнера и А. Константиnidиса; перевод с англ. - М: Изд-во «Мир», 1977.
3. Основы цифровой обработки сигналов: Курс лекций /Авторы: А.И. Солонина, Д.А. Улахович, С.М. Арбузов, Е.Б. Соловьев, И.И. Гук. - СПб: Изд-во «БХВ-Петербург», 2005.
4. Сергиенко А.Б. Цифровая обработка сигналов (второе издание) - СПб: Изд-во «Питер», 2006.
5. Солонина А.И., Арбузов С.М. Цифровая обработка сигналов. Моделирование в MATLAB. - СПб: Изд-во «БХВ-Петербург», 2008.
6. Карташкин А.С. Линейные цифровые фильтры. Вопросы и задачи. М: Изд-во «Радио и связь», 1995.