DIGITALNI SUSTAVI ZA OBRADU SIGNALA

Julije Ožegović FESB Split

DIGITALNI SUSTAVI ZA OBRADU SIGNALA

UVOD: ANALOGNI I DIGITALNI SUSTAVI

I. OSNOVE DIGITALNE OBRADE SIGNALA

II. DIGITALNI FILTRI U VREMENSKOM I FREKVENCIJSKOM PODRUČJU

III. STRUKTURA DIGITALNIH SUSTAVA ZA OBRADU SIGNALA

IV. DIGITALNA OBRADA SIGNALA U PRIMJENI

UVOD: ANALOGNI I DIGITALNI SUSTAVI

- Činjenica i informacija
- Definicija analognog i digitalnog sustava
- Informacijski volumen
- Kodovi i kodiranje
- Kašnjenje i pamćenje
- Diskretno vrijeme

ČINJENICA I INFORAMCIJA

- ČINJENICA
 neka pojava postoji bez obzira da li je osjećamo
- INFORMACIJA
 pojava je primijećena, a informacija o tome je priopćena (prenesena, zapisana)
- DRUŠTVO
 ovisi o prijenosu i obradi informacija

DEFINICAJA ANALOGNOG I DIGITALNOG SUSTAVA

ANALOGNO

informaciji pridružujemo veličinu signala, npr. masi napon (1g = 1mV; 0-10kg odgovara 0-9999mV) povećanje točnosti → povećati točnost sklopovlja

DIGITALNO

informaciji pridružujemo broj
broju pridružimo onoliko signala koliko ima znamenki
npr. masi broj od 4 znamenke, 0000-9999
broju pridružimo 4 signala, znamenki napon
povećanje točnosti → povećati broj znamenki

INFORMACIJSKI VOLUMEN V=2BDTK

2B DVOSTRUKA ŠIRINA POJASA

= BRZINA SIGNALIZACIJE

U jednom periodu prenosimo dva signalna elementa

D DINAMIKA

= BROJ BITA PO SIGNALNOM ELEMENTU

Po jednom signalnom elementu prenosimo jedan ili više bita (binarnih znamenki)

T VRIJEME

= PERIOD U KOJEM JE SUSTAV RASPOLOŽIV

Sustav može biti raspoloživ trajno ili samo dio ukupnog vremena

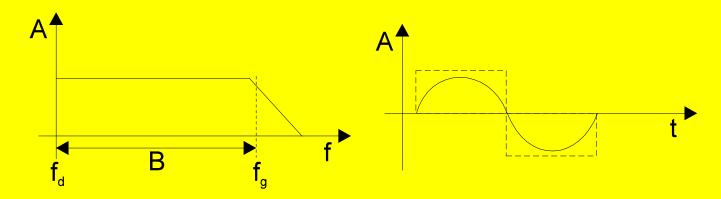
K BROJ KANALA

= BROJ PARALELNIH INFORMACIJSKIH SUSTAVA

Informaciju prenosimo, pamtimo ili obrđujemo paralelno po jednom ili više sustava

DVOSTRUKA ŠIRINA POJASA 2B

SUSTAV SA NISKIM PROPUSTOM

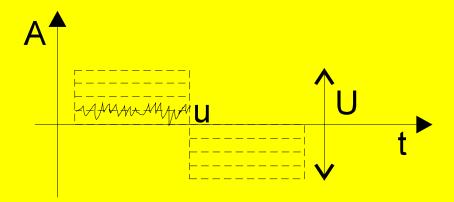


širina pojasa $B = f_g - f_d = f_g - 0 = f_g$

- u jednom periodu signala fg prenesemo DVA signalna elementa
- odatle 2B signalnih elemenata u sekundi (Bd)

DINAMIKA D

BROJ RAZINA PO SIGNALNOM ELEMENTU



Broj razina R = U/u

- Raspon signala ograničen dogovorom
- Minimalni signal ograničen smetnjama
- dogovor: $D = log_2(R) = ld(R)$ bita/sign.elementu

KAPACITET 2B*D

KAPACITET SUSTAVA

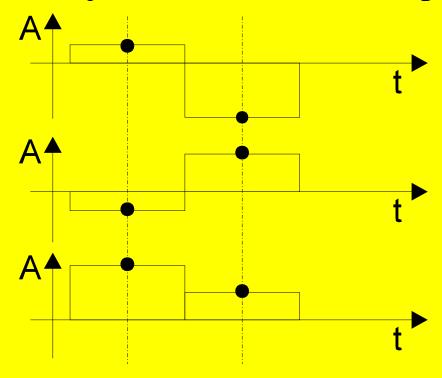
- Izražava
 - brzinu obrade
 - brzinu prijenosa
 - brzinu pristupa podacima
- Kapacitet C

$$C = 2B*D$$
 [se/sek * bit/se = bit/sek]

BROJ PARALELNIH KANALA K

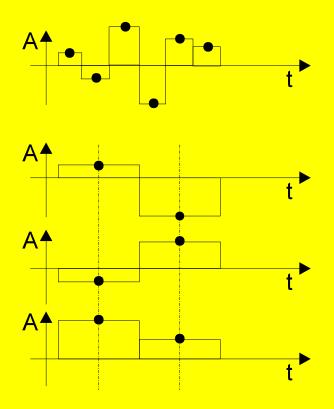
VIŠE ISTOVRSNIH KANALA

• volumen je 2BDTK, inače suma pojedinačnih



SERIJSKI I PARALELNI PRIJENOS

SERIJSKI: 1 kanal k puta veće brzine



PARALELNO: k kanala jedinične brzine

KODOVI I KODIRANJE

KOD

 dogovorno uspostavljen sustav simbola kojima označavamo neke pojmove (informacije)

JEDNOZNAČNOST I RAZLUČIVOST

- jednom pojmu najmanje jedan simbol
- treba dovoljan broj simbola

KODIRANJE

- postupak konstrukcije koda (dodjeljivanje simbola)
- primjena koda: prevođenje informacije u simbole

DEKODIRANJE

• primjena koda: prevođenje simbole u informacije

KODOVI I KODIRANJE

NEPOSREDNI KODOVI

- nekom pojmu zasebni simbol
- primjer: kinesko pismo

POSREDNI KODOVI

- nekom pojmu dodijelimo riječ
- riječ formiramo izborom malog broja simbola slova
- primjer: latinično pismo

KODNA RIJEČ ili KOMPLEKSIJA

- kodnu riječ formiramo iz skupa elementarnih simbola
- elementarni simbol = slovo
- kompleksija: cjelina sastavljena od više dijelova

KODOVI I KODIRANJE

KONAČNI I BESKONAČNI KODOVI

- teoretski: mogu biti beskonačni
- u praksi: konačni
- neposredni: ograničeni konačnim brojem simbola
- posredni: ograničeni konačnom duljinom riječi

ANALOGNI I DIGITALNI SUSTAVI

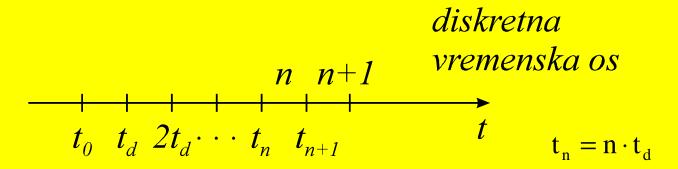
- analogni: neposredno kodiranje
- digitalni: posredno kodiranje

KAŠNJENJE I PAMĆENJE

- KAŠNJENJE zadržavanje informacije u vremenu (nepoželjno)
- PAMĆENJE zadržavanje informacije u vremenu (poželjno)
- ⇒KAŠNJENJE = PAMĆENJE ostvaruje se promjenom i zadržavanjem strukture materije i/ili energije

DISKRETNO VRIJEME

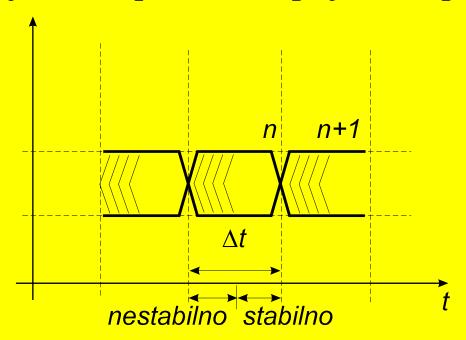
• Definirajmo diskretno vrijeme:



- promjene se dešavaju u trenucima t
- unutar perioda nema promjena
- $t_n = \text{sada}$ šnji trenutak, t_{n+1} slijedeći trenutak
- n = sadašnji period, n+1 slijedeći period

DISKRETNO VRIJEME

• Pamćenjem kompenziramo prijelaznu pojavu:



Gradimo sinkrone sustave!

I. OSNOVE DIGITALNE OBRADE SIGNALA

- 1. DIGITALNA OBRADA SIGNALA
- 2. SUSTAVI ZA DIGITALNU OBRADU SIGNALA
- 3. ANALIZA U VREMENSKOM PODRUČJU
- 4. DIGITALNA KONVOLUCIJA
- 5. ANALIZA U FREKVENCIJSKOM PODRUČJU
- 6. TRANSFORMACIJA APERIODIČKIH DIGITALNIH SEKVENCI
- 7. Z TRANSFORMACIJA

1. DIGITALNA OBRADA SIGNALA

1.1. PODRUČJE DIGITALNE OBRADE SIGNALA

1.2. UZORKOVANJE I A/D PRETVORBA

1.3. OSNOVNE VRSTE DIGITALNIH SIGNALA

1.4. NEODREĐENOST U DIGITALNIM SIGNALIMA

1.1. PODRUČJE DIGITALNE OBRADE SIGNALA

- SVOJSTVA DSP SUSTAVA

- SIGNALI U DIGITALNOJ OBRADI

- BLOK SHEMA DSP SUSTAVA

- PRIMJERI PRIMJENE DSP SUSTAVA

- SVOJSTVA DSP SUSTAVA

PAMĆENJE, KAŠNJENJE

- pamćenje: zadržavanje informacije u vremenu
- kašnjenje: zadržavanje informacije u vremenu
- omogućava korištenje prošlih vrijednosti s ulaza i izlaza

MANIPULACIJA PODACIMA

- zbrajanje, oduzimanje
- množenje s konstantom
- omogućava ostvarenje niza korisnih funkcija

RAČUNALA OPĆE I POSEBNE NAMJENE

- obaviti potreban broj operacija u stvarnom vremenu
- osobna računala mogu, ali nisu ekonomična za stalni rad
- DSP sustavi optimizirani: po cijeni, potrošnji ...

KONTINUIRANA AMPLITUDA:

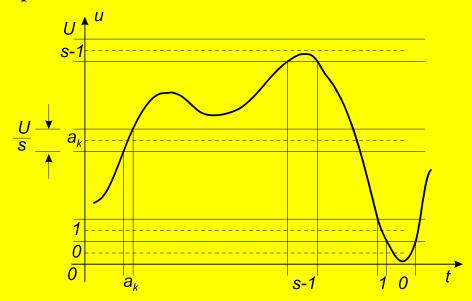
- neprekidna promjena napona
- razlučivost ograničena smetnjama i točnošću

KONTINUIRANO VRIJEME:

- promjena neprekidna u vremenu
- razlučivost ograničena brzinom sustava

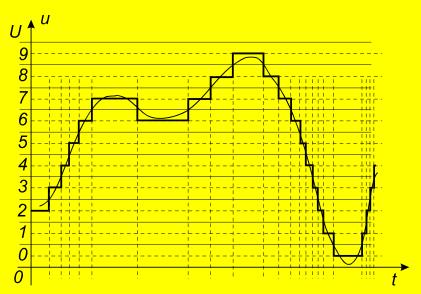
ANALOGNI SIGNAL

- kontinuiran po naponu
- kontinuiran po vremenu



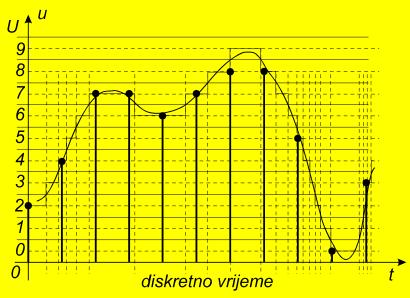
KVANTIZIRANI SIGNAL

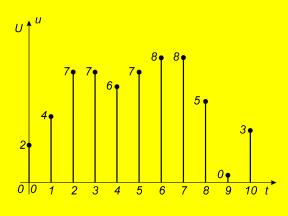
- diskretan po naponu
- kontinuiran po vremenu



UZORKOVANI SIGNAL

- diskretan po naponu
- diskretan po vremenu



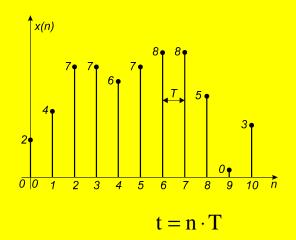


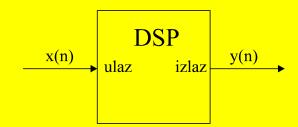
DIGITALNI SIGNAL

- diskretan po naponu
- diskretan po vremenu
- prikazan nizom brojeva:



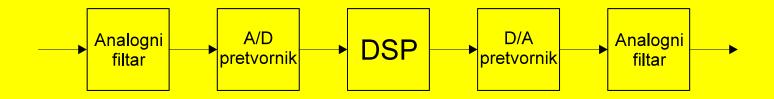
- izlaz. y(n)
- n: vrijeme, ali i prostor
- jedno i višedimenzionalne liste





- BLOK SHEMA DSP SUSTAVA

OSNOVNA SHEMA I VARIJACIJE

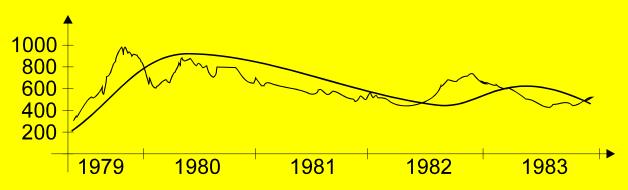


- ulazi sa senzora ili digitalno generirani
- izlazi na pretvornik, ili na digitalni zapis i prikaz
- DSP sustavi su stabilni, vremenom ne degradiraju
- DSP omogućavaju obrade nemoguće s analognom tehnikom
- DSP komponente brzo se razvijaju po snazi i sve su jeftinije

- PRIMJERI PRIMJENE

• EKONOMIJA: cijena zlata

$$y[n] = \frac{1}{200} \{ x[n] + x[n-1] + \dots + x[n-199] \} = 0,005 \sum_{k=0}^{199} x[n-k]$$

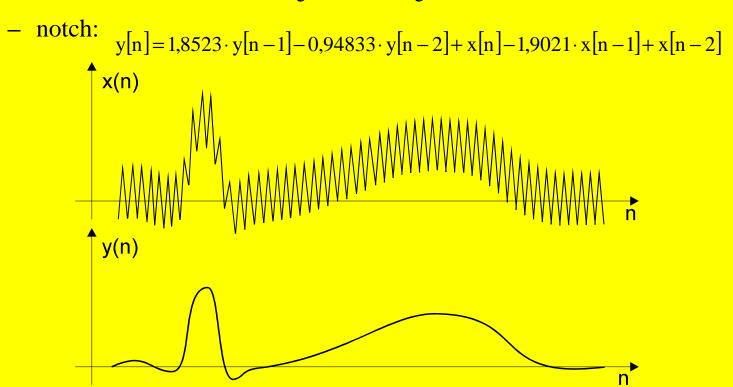


- 200 dnevni pomični prosjek (Moving Average) digitalni filtar
- smjestimo podatke u računalo, y(n) izračuna za 200 prethodnih x(n)

- optimizirati:
$$y[n] = y[n-1] + 0.005\{x[n] - x[n-200]\}$$

PRIMJERI PRIMJENE

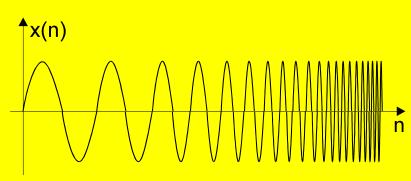
• MEDICINA: filtriranje smetnji EKG



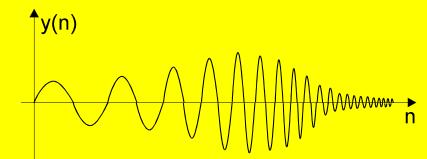
PRIMJERI PRIMJENE

TELEKOMUNIKACIJE:

propusnik pojasa:



$$y[n] = 1.5 \cdot y[n-1] - 0.85 \cdot y[n-2] + x[n]$$



program 1.

1.2. UZORKOVANJE I A/D PRETVORBA

-TEOREM UZORKOVANJA

- PREKRIVANJE (ALIASING)

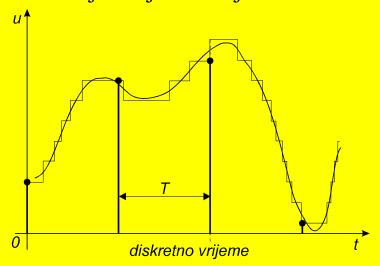
- POGRJEŠKE UZORKOVANJA

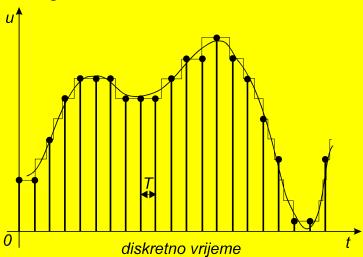
- D/A PRETVORBA

- TEOREM UZORKOVANJA

FREKVENCIJA UZORKOVANJA

nije svejedno kojom učestalošću će signal biti uzorkovan:





 $t = n \cdot T$

- niska frekvencija ne garantira prijenos informacije
- visoka frekvencija nepotrebno opterećuje DSP

TEOREM UZORKOVANJA

SHANNONOV TEOREM

- za signal s gornjom frekvencijom fg, uzorkovati najmanje frekvencijom 2*fg $T \le \frac{1}{2 \cdot f_g}$
- uz period uzorkovanja T, možemo prikazati signal gornje granične frekvencije:

$$f_g \le \frac{1}{2 \cdot T}$$
; $\omega_g = 2\pi \cdot f_g \le \frac{\pi}{T}$

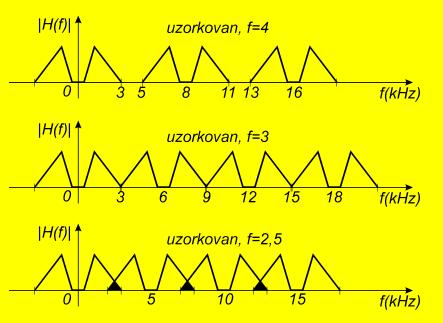
- PREKRIVANJE (ALIASING)

SPEKTAR SE PONAVLJA

 za prenisku frekvenciju dolazi do prekrivanja



- aliasing
- potrebno analogno filtriranje
- anti-aliasing filtar

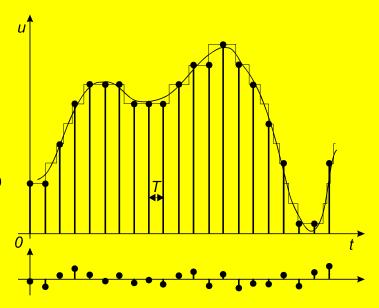


- POGRJEŠKA UZORKOVANJA

• ŠUM KVANTIZACIJE

- slučajna razlika stvarne i kvantizirane vrijednosti
- maksimalno ½ koraka kvantizacije
- korak kvantizacije obrnuto proporcionalan broju bita
 A/D pretvornika

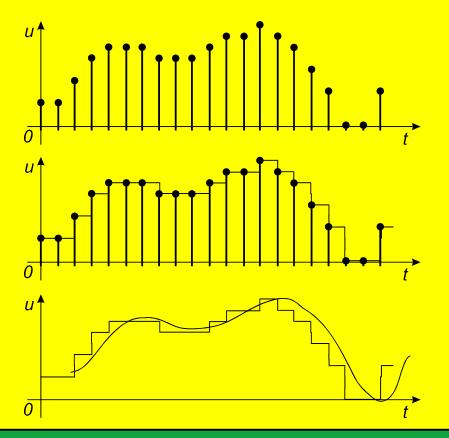
$$\varepsilon \le \frac{1}{2} \cdot \frac{\mathbf{U}}{2^{\mathbf{n}}} = \mathbf{U} \cdot 2^{-(\mathbf{n}+1)}$$



- D/A PRETVORBA

REKONSTRUKCIJA ANALOGNOG SIGNALA

- zadržimo vrijednost
- analogni filtar
- signal kasni



1.3. OSNOVNE VRSTE DIGITALNIH SIGNALA

-OSNOVNI SIGNALI

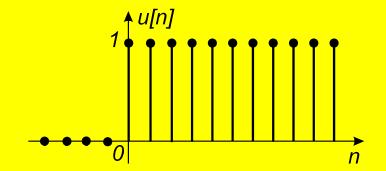
- EISPONENCIJALNI, SIN, COS

- ODNOS FREKVENCIJA SIGNALA I UZORKOVANJA

- Primjena osnovnih signala:
 - stvarni signali su zbroj jednostavnih
 - mnogi algoritmi su **linearni**, pa je odziv zbroja signala jednak zbroju odziva pojedinih signala
 - jednostavno ih je generirati pa se koriste za testiranje svojstava linearnih sustava

• Jedinični STEP u[n]:

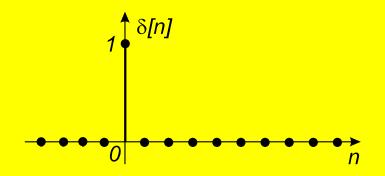
$$\mathbf{u}[\mathbf{n}] = \begin{cases} 0, & \mathbf{n} < 0 \\ 1, & \mathbf{n} \ge 0 \end{cases}$$



predstavlja trajnu jediničnu pobudu od n=0

Jedinični IMPULS δ[n]:

$$\delta[n] = \begin{cases} 0, & n \neq 0 \\ 1, & n = 0 \end{cases}$$



- predstavlja trenutnu jediničnu pobudu u n=0
- izuzetno značajan,
 svi drugi signali su pomaknuti impulsi različitih amplituda

- Veza STEP i IMPULS:
 - step je pomična (running) suma jediničnog impulsa:

$$u[n] = \sum_{m=-\infty}^{n} \delta[m]$$

impuls možemo generirati kao razliku dva stepa:

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1]$$

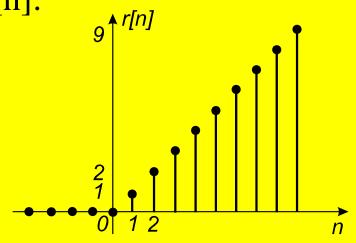
impuls je diferencija prvog reda step signala

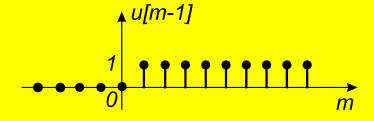
• Jedinični porast (RAMP) r[n]:

$$r[n] = n \cdot u[n]$$

 ramp je pomična suma jediničnog stepa:

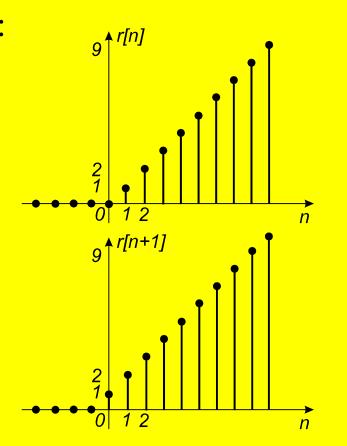
$$r[n] = \sum_{m=-\infty}^{n} u[m-1]$$





- Jedinični porast (RAMP) r[n]:
 - step je diferencija prvog reda ramp signala

$$u[n] = r[n+1] - r[n]$$



- Primjena exp, sin, cos signala:
 - izuzetno su važni
 - pojavljuju se u prirodi, tehnici, znanosti
 - uzorkovani eksponencijalni signali omogućavaju
 DSP u frekvencijskom području
 - slični sa ekvivalentnim kontinuiranim signalima ali ima i razlika

- Eksponencijalni signal:
 - osnovna definicija:

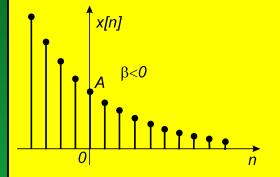
$$x[n] = A \cdot exp(\beta n) = A \cdot e^{\beta n} = A \cdot B^n$$

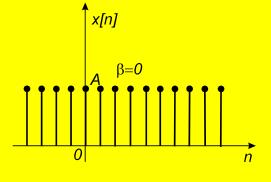
svojstvo geometrijske progresije:

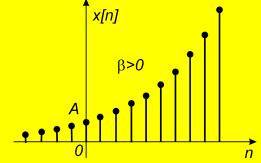
$$x[n] = A \cdot B^{n}$$
; $e^{\beta} = B$ $x[n+1] = A \cdot B^{n+1} = A \cdot B \cdot x[n]$

- A pretpostavljamo da je uvijek realan
- β može biti realan ili kompleksan

- Eksponencijalni signal:
 - za realni β:







– u praksi x[n]=0 za n<0</p>

- Eksponencijalni signal, sin i cos:
 - za imaginarni β =j Ω :

$$x_1[n] = A \cdot \exp(j\Omega n) = A \cdot \cos(\Omega n) + jA \cdot \sin(\Omega n)$$

- za β =- $j\Omega$:

$$x_{2}[n] = A \cdot \exp(-j\Omega n) = A \cdot \cos(-\Omega n) - jA \cdot \sin(-\Omega n)$$

$$= A \cdot \cos(\Omega n) - jA \cdot \sin(\Omega n)$$

$$\cos(-x) = \cos(x)$$

$$\sin(-x) = -\sin(x)$$

- slijedi:
$$x_1[n] + x_2[n] = 2A \cdot \cos(\Omega n)$$

- Eksponencijalni signal, sin i cos:
 - dobijemo:

$$A \cdot \cos(\Omega n) = \frac{1}{2} \{x_1[n] + x_2[n]\} = \frac{A}{2} \cdot \exp(j\Omega n) + \frac{A}{2} \cdot \exp(-j\Omega n)$$

– također je:

$$x_1[n] - x_2[n] = 2jA \cdot \sin(\Omega n)$$

- i nadalje: $A \cdot \sin(\Omega n) = \frac{A}{2i} \cdot \exp(j\Omega n) + \frac{A}{2i} \cdot \exp(-j\Omega n)$

Kompleksni β:

$$x[n] = A \cdot \exp(\beta n) = A \cdot \exp((\beta_0 + j\Omega)n) = A \cdot \exp(\beta_0 n) \cdot \exp(j\Omega n)$$

kombinacijom dviju eksponencijalnih funkcija dobijemo:

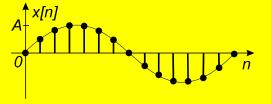
$$x[n] = A \cdot \exp(\beta_0 n) \cdot \sin(\Omega n)$$
 ili $x[n] = A \cdot \exp(\beta_0 n) \cdot \cos(\Omega n)$

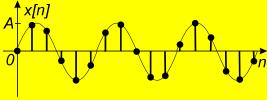
to su sinusoidalni signali sa padajućom ili rastućom amplitudom:

program 2.

- OMJER FREKVENCIJA SIGNALA I UZORKOVANJA

- Razlika uzorkovanog i kontinuiranog sin i cos signala:
 - kontinuirani sin i cos su periodični
 - uzorkovani sin i cos NE MORAJU biti periodični
 - uzorci se nalaze na valu kontinuiranog signala
 - stvarni oblik ovisi o omjeru
 - frekvencije f i
 - frekvencije uzrokovanja f_s





OMJER FREKVENCIJA SIGNALA I UZORKOVANJA

• Omjer f i f_s:

pretpostavimo da je x[n] periodičan s periodom N*T vrijedi:

$$x[n] = A \cdot \exp(j\Omega n) = A \cdot \exp(j\Omega(n+N))$$
$$= A \cdot \exp(j\Omega n) \exp(j\Omega N)$$

- mora biti: $\exp(j\Omega N) = 1$
- pa moramo izabrati:

$$\Omega N = 2\pi \cdot m \; ; \; \frac{\Omega}{2\pi} = \frac{m}{N}$$

- dakle, omjer $\Omega/2\pi$ mora biti racionalan broj!

OMJER FREKVENCIJA SIGNALA I UZORKOVANJA

- Vrijeme i frekvencija:
 - ako je $x[n]=\sin(\Omega n)$, Ω mora biti u radijanima
 - Ω NIJE u rad/sec, NIJE striktno frekvencija
 - umjesto toga koristimo broj uzoraka po periodu:

$$\Omega n = 2\pi$$
; $n = 2\pi/\Omega$

za diskretno vrijeme vrijedi:

$$t = nT$$
; $f_s = 1/T$

– pa su vrijednosti sin signala:

$$x[n] = \sin(\Omega n) = \sin(\omega nT) = \sin(2\pi f nT) = \sin\left(2\pi f n\frac{1}{fs}\right) = \sin\left(2\pi \frac{f}{fs}n\right)$$

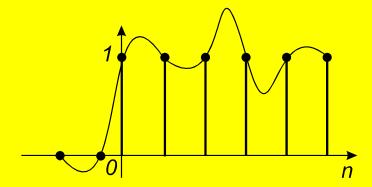
1.4. NEODREĐENOST DIGITALNIH SIGNALA

- PROBLEM REKONSTRUKCIJE

- PROBLEM SIN i COS SIGNALA

- PROBLEM REKONSTRUKCIJE

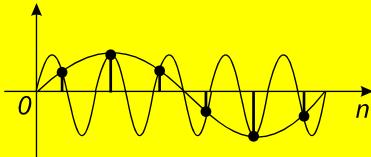
- Odnos kontinuiranog i digitalnog signala:
 - digitalni potječe od kontinuiranog
 - za jedan digitalni imamo beskonačno kontinuiranih
 - npr. kroz u[n]možemo provući svakakve signale:



pretpostavljamo da je poštovan teorem uzorkovanja

- PROBLEM SIN I COS SIGNALA

- Višekratnici frekvencije:
 - skupu uzoraka sinusoidalnog signala odgovara više mogućih sinusoida:



– pogledajmo:

$$x[n] = \exp(j\{\Omega + 2\pi\} \cdot n) = \exp(j\Omega \cdot n) \cdot \exp(j2\pi \cdot n) = \exp(j\Omega \cdot n)$$

- x[n] je isti za sve $\Omega + 2\pi \cdot m$

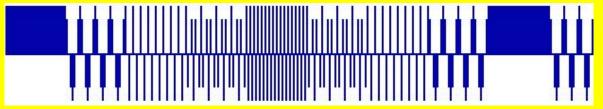
PROBLEM SIN I COS SIGNALA

• Program 3:

– generira se cos signal u 10 koraka povećanja frekvencije

$$x[n] = cos(\Omega \cdot n) = cos(2\pi \frac{m}{8} \cdot n)$$
; $m = 0 \cdots 9$

– dobije se:



ukratko: teorem uzoraka kaže 0≤Ω≤π

2. SUSTAVI ZA DIGITALNU OBRADU SIGNALA

- 2.1. LINEARNI VREMENSKI NEPROMJENLJIVI SUSTAVI (LTI)
- 2.2. STRUKTURA I OSTALA SVOJSTVA LTI SUSTAVA
- 2.3. NELINEARNI I VREMENSKI PROMJENLJIVI SUSTAVI

2.1. LINEARNI VREMENSKI NEPROMJENLJIVI SUSTAVI (LTI)

- DEFINICIJA I ZNAČAJ LTI

- SVOJSTVO LINEARNOSTI

- SVOJSTVO VREMENSKE NEPROMJENLJIVOSTI

- DEFINICIJA I ZNAČAJ LTI SUSTAVA

- LTI = Linear Time Invariant System:
 - Linearnost: primjenljiv princip superpozicije
 - Vremenska nepromjenljivost: istovjetnost obrade u raznim vremenskim periodima
 - Može biti poseban digitalni sklop
 - Može biti posebno mikroračunalo (DSP)
 - Može biti računalo opće namjene s DSP programom

SVOJSTVO LINEARNOSTI LTI

- Možemo primijeniti svojstvo superpozicije:
 - odziv zbroja signala jednak je zbroju (superpoziciji) odziva pojedinih signala
 - odziv je izlaz sustava za neki ulazni signal
 - stoga mora vrijediti za pobude x1 i x2:

$$x_1[n] \rightarrow y_1[n] ; x_2[n] \rightarrow y_2[n] \Rightarrow \{x_1[n] + x_2[n]\} \rightarrow \{y_1[n] + y_2[n]\}$$

 također vrijedi i svojstvo homogenosti (očuvanja težinskog faktora):

$$x_1[n] \rightarrow y_1[n] \Rightarrow a \cdot x_1[n] \rightarrow a \cdot y_1[n]$$

SVOJSTVO LINEARNOSTI LTI

- Svojstvo očuvanja frekvencije:
 - ako ulazni signal sadrži neke frekvencije odziv LTI sadržavat će samo te frekvencije, i niti jednu drugu
 - uzorkovana sinusoida propuštena kroz LTI ostaje sinusoida iste frekvencije
 - ako je ulazni signal suma sinusoidalnih komponenti, izlazni signal LTI je suma sinusoidalnih izlaza istih frekvencija

SVOJSTVO VREMENSKE NEPROMJENLJIVOSTI LTI

- Parametri LTI se NE mijenjaju s vremenom:
 - jedini efekt vremenskog pomaka signala je istovrsni vremenski pomak odziva

$$x_1[n] \rightarrow y_1[n] \Rightarrow x_1[n+s] \rightarrow y_1[n+s]$$

- većina prirodnih i DSP sustava imaju svojstvo vremenske nepromjenljivosti
- ovdje se bavimo LTI sustavima

2.2. STRUKTURA I OSTALA SVOJSTVA LTI SUSTAVA

- PRIMJER LTI SUSTAVA
- MOGUĆE STRUKTURE LTI SUSTAVA
- OSTALA SVOJSTVA LTI SUSTAVA

- PRIMJER LTI SUSTAVA

• Registar kasa:

 očekujemo za svakog kupca sumu cijena artikala koje unosimo redom:

$$y[n] = x[n] + x[n-1] + x[n-2] + \cdots$$

 u stvarnosti privremenoj sumi pribrajamo cijenu slijedećeg artikla:

$$y[n] = y[n-1] + x[n]$$

 to je očito LTI sustav: ako dva odvojena računa zbrojimo rezultat je isti kao da su artikli zajedno kupljeni; također očekujemo da će suma istih artikala iz dana u dan ostati ista

PRIMJER LTI SUSTAVA

- Potrebne operacije:
 - pamćenje = kašnjenje
 - zbrajanje i oduzimanje
 - množenje s konstantom
 - npr. sustav nepropusnik frekvencije (notch)

$$y[n] = 1,8523 \cdot y[n-1] - 0,94833 \cdot y[n-2] + x[n] - 1,9021 \cdot x[n-1] + x[n-2]$$

je LTI zato jer koristi samo gore navedene operacije

- STRUKTURA LTI SUSTAVA

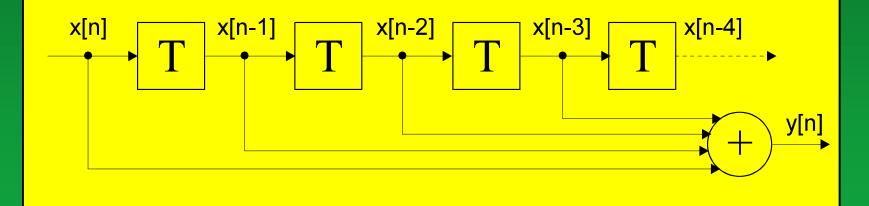
- Blok dijagram sustava:
 - pamćenje = kašnjenje označavamo operatorom kašnjenja
 T
 - zbrajanje i oduzimanje označavamo operatorom zbrajanja
 - množenje s konstantom označavamo operatorom množenja

množenje dvaju signala NIJE linearno!

STRUKTURA LTI SUSTAVA

- Blok dijagram sustava:
 - npr. registar kasa nerekurzivno :

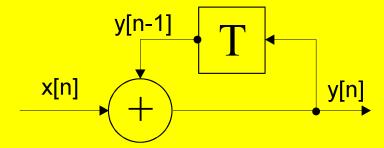
$$y[n] = x[n] + x[n-1] + x[n-2] + \cdots$$



STRUKTURA LTI SUSTAVA

- Blok dijagram sustava:
 - ili registar kasa rekurzivno:

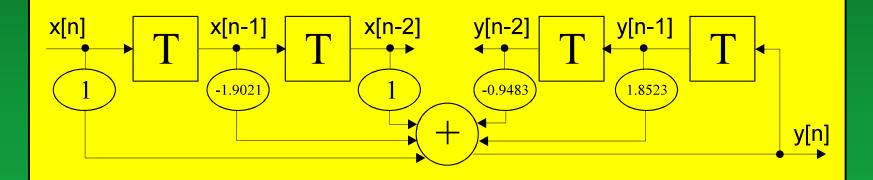
$$y[n] = y[n-1] + x[n]$$



STRUKTURA LTI SUSTAVA

- Blok dijagram sustava:
 - npr. sustav nepropusnik frekvencije (notch)

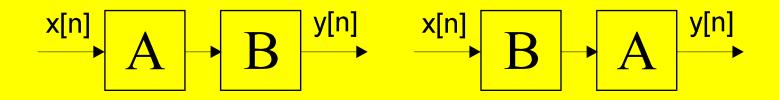
$$y[n] = 1,8523 \cdot y[n-1] - 0,94833 \cdot y[n-2] + x[n] - 1,9021 \cdot x[n-1] + x[n-2]$$



- OSTALA SVOJSTVA LTI SUSTAVA

- Na osnovu svojstva superpozicije:
 - asocijativnost:
 složeni LTI možemo nadomjestiti s više jednostavnih LTI
 - komutativnost:

LTI dizajniramo kao seriju ili kaskadu, i to bilo kojim redoslijedom!



OSTALA SVOJSTVA LTI SUSTAVA

- Ostala bitna svojstva su:
 - kauzalnost:

izlaz ovisi samo o sadašnjim i prethodnim vrijednostima (nisu raspoložive buduće vrijednosti)

- stabilnost:
 - odziv sustava je ograničen (konačan), ne divergira, na osnovu ograničenog ulaznog signala makar došlo do **zasićenja** zbrajanja
- mnogi sustavi su **invertibilni**: $x[n] \rightarrow y[n] \Rightarrow y[n] \rightarrow x[n]$
- LTI sadrže memoriju

2.3. NELINEARNI I VREMENSKI PROMJENLJIVI SUSTAVI

- SVOJSTVO NELINEARNOSTI
- VREMENSKA PROMJENLJIVOST
- SUSTAVI S UČENJEM

- SVOJSTVO NELINEARNOSTI

- Nasuprot linearnosti i superpozicije:
 - npr. kvadratna funkcija

$$y_1[n] = (x_1[n])^2$$
; $y_2[n] = (x_2[n])^2$

daje različiti odziv za sumu pobudnih signala

$$y_3[n] = (x_1[n] + x_2[n])^2 = (x_1[n])^2 + (x_2[n])^2 + 2 \cdot x_1[n] \cdot x_2[n] =$$

$$= y_1[n] + y_2[n] + 2 \cdot x_1[n] \cdot x_2[n]$$

SVOJSTVO NELINEARNOSTI

- Gubi se očuvanje frekvencije:
 - npr. kvadrat sinusa:

$$x[n] = \sin(\Omega n) ; y[n] = (x[n])^2 = \sin^2(\Omega n)$$

– a to je signal dvostruke frekvencije:

$$y[n] = \sin^2(\Omega n) = \frac{1}{2} \{1 + \cos(2\Omega n)\} = 0.5 + 0.5 \cdot \cos(2\Omega n)$$

SVOJSTVO NELINEARNOSTI

- Analiza nelinearnih sustava:
 - nelinearnost je mala: ignoriraj!
 - nelinearnost je srednja: koristi male signale!
 - nelinearnost je velika: lineariziraj!
 homomorfnom transformacijom:

$$a[n] = b[n] \cdot c[n] \Rightarrow \log(a[n]) = \log(b[n]) + \log(c[n])$$

- SVOJSTVO VREMENSKE PROMJENLJIVOSTI

- Nasuprot vremenske nepromjenljivosti:
 - mijenjaju se parametri (konstante množenja)
 - mijenja se struktura (konstanta 0 ili različita od 0)
 - primjena:
 - sustavi s učenjem
 - dizajn učenjem (treniranjem)

- SUSTAVI S UČENJEM

- parametri se mijenjaju namjerno:
 - tijekom treniranja (dizajna, sinteze)
 - tijekom rada
 - strategija:
 - promijeniti parametre prema algoritmu učenja
 - izračunati pogrješku prema željenom svojstvu
 - ako je pogrješka veća, idi na početak
 - sinteza ja gotova