Линейные стационарные системы. Фильтры.

9 апреля 2018 г.

Линейные стационарные системы

Фильтры

#### Линейная стационарная система

$$y[n] = H\{x[n]\}$$

- 1. Линейность  $H\{\alpha x_1[n] + \beta x_2[n]\} = \alpha H\{x_1[n]\} + \beta H\{x_2[n]\}$
- 2. Стационарность  $y[n] = H\{x[n]\} \Rightarrow y[n-k] = H\{x[n-k]\}$

Импульсная характеристика

$$h[n] = H\{\delta[n]\}$$

полностью описывает поведение системы, поскольку любая дискретная последовательность x[n] может быть представлена в виде линейной комбинации  $\delta$ -импульсов:

$$x[n] = 2\delta[n] + 3\delta[n-1] + \delta[n-2]$$

В общем случае,

$$x[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]\delta[n-k]$$

Используя свойства 1 и 2 можно вычислить выход системы

$$y[n] = \sum_{k} x[k]h[n-k] = x[k] \star h[k]$$



### Фильтры

- ► KNX
- ▶ БИХ
- каузальные
- некаузальные

#### **Устойчивость**

- КИХ всегда устойчивы
- ▶ БИХ устойчив, если сигнал ограничен |x[n]| < M, n

# Собственная последовательность линейной стационарной системы

ینس

$$\longrightarrow$$
 H

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

Линейный фильтр не изменяет частоту синусоидальных колебаний

$$H(e^{j\omega n}) = \sum_{k=0}^{\infty} h[k]e^{-j\omega k} = D_{k}T_{k}T_{k}h[k]_{\text{the state of }k}$$

## Типы фильтров по виду их частотной характеристики

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

- ▶ По виду АЧХ  $|H(e^{j\omega n})|$ 
  - ▶ ФНЧ
  - ▶ ФВЧ
  - ▶ ППФ
  - ▶ П3Ф
- ▶ По виду ФЧХ  $\varphi[n] = \omega n + \Theta$ 
  - с линейной фазой
  - с нелинейной фазой

$$H_{lp} = \begin{cases} 1\\0 \end{cases}$$

$$h_{lp} = \frac{\omega_c}{\pi} sinc(\frac{\omega_c n}{\pi})$$

$$H_{hp} = 1 - H_{lp}$$

$$h_{hp}[n] = \delta[n] - \frac{\omega_c}{\pi} sinc(\frac{\omega_c n}{\pi})$$

$$h_{bp} = 2 cos(\omega_0 n) \frac{\omega_c}{\pi} sinc(\frac{\omega_c n}{\pi})$$

- ▶ Модуляция  $y[n] = x[n]cos(\omega_0 n)$
- ▶ Демодуляция  $x'[n] = y[n]cos(\omega_0 n)$