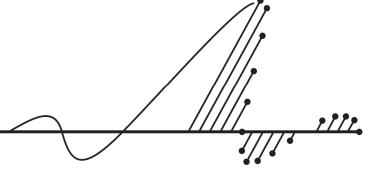


Digital Signal Processing



Chương 4

Tích chập

Nguyễn Thanh Tuấn Bộ môn Viễn thông (112-114B3) Trường Đại học Bách Khoa – ĐHQG TPHCM Email: <u>nttuan@hcmut.edu.vn</u>



Nội dung

- Phương pháp xử lý khối: nhiều mẫu
 - Tích chập dùng công thức
 - Tích chập dùng bảng chéo
 - Tích chập dùng bảng dịch
 - Tích chập dạng lật và trượt
 - Tích chập dạng ma trận
 - Tích chập dùng cộng chồng lấp
- Phương pháp xử lý mẫu: từng mẫu



Hệ thống FIR

- FIR (Finite Impulse Response): hệ thống LTI có đáp ứng xung h(n) hữu hạn.
- Chiều dài đáp ứng xung L_h:
 - Định nghĩa 1: số lượng phần tử đáp ứng xung ở dạng liệt kê gọn nhất.
 - Định nghĩa 2: số lượng phần tử đáp ứng xung tính từ phần tử đầu tiên khác 0 đến phần tử cuối cùng khác 0.
- Bậc của hệ thống M_h: cho biết độ phức tạp (số bộ trễ tối thiểu) để hiện thực hệ thống nhân quả.
 - $M_h = L_h 1$. (L_h theo định nghĩa 1)
 - $h(n = n_{max} = M_h) \neq 0 \text{ và } h(n = M_h + k) = 0 \forall k > 0$



Tích chập dùng công thức

$$y(n) = \sum_{m} h(m)x(n-m)$$

$$y(n) = \sum_{i,j} h(i)x(j)$$

- Xét hệ thống FIR bậc M: $\mathbf{h}=[h_0, h_1, ..., h_M]^{i+j=n}$
- Tín hiệu ngõ vào chiều dài L: $\mathbf{x} = [x_0, x_1, ..., x_{L-1}]$
- ightharpoonup Chỉ số h(m): $0 \le m \le M$
- ightharpoonup Chỉ số x(n-m): $0 \le n-m \le L-1$
- \rightarrow n+L-1 \leq m \leq n

$$\max(0, n-L+1) \le m \le \min(M, n)$$

$$\rightarrow 0 \le m \le n \le m+L-1 \le M+L-1$$

$$0 \le n \le M + L - 1$$

$$y(n) = \sum_{m=\max(0,n-L+1)}^{\min(M,n)} h(m)x(n-m) = \mathbf{h} * \mathbf{x}$$

$$L_{y} = L + M = L_{x} + M$$

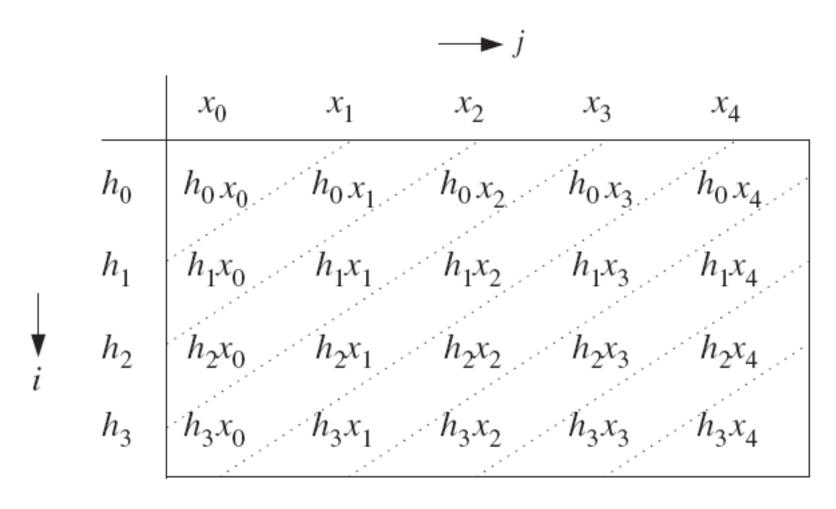


Cho y(n)=h(n)*x(n) với h(n)= $\{1; 2; -1; 1\}$ và x(n)= $\{1; 1; 2; 1; 2; 2; 1; 1\}$.

- 1) Xác định chiều dài tín hiệu y(n).
- 2) Xác định từng giá trị mẫu y(n).
- 3) Làm lại câu 1) và 2) với h(n)= $\{1; 2\uparrow; -1; 1\}$ và x(n)= $\{1; 1; 2; 1\uparrow; 2; 2; 1; 1\}$. Nhận xét.



Tích chập dùng bảng chéo (trực tiếp)





• Tính y(n)=h(n)*x(n) với h(n)= $\{1; 2; -1; 1\}$ và $x(n)=\{1; 1; 2; 1; 2; 2; 1; 1\}$ dùng bảng chéo.

$\mathbf{h} \setminus \mathbf{x}$	1	1	2	1	2	2	1	1
1	1	1	2	1	2	2	1	1
2	2	2	4	2	4	4	2	2
-1	-1	-1	-2	-1	-2	-2	-1	-1
1	1	1	2	1	2 4 -2 2	2	1	1

$$y=\{1, 3, 3, 5, 3, 7, 4, 3, 3, 0, 1\}$$



Bảng dịch (LTI)

	h_0	h_1	h_2	h_3	0	0	0	0
x_0	x_0h_0	x_0h_1	$x_0 h_2$	x_0h_3	0	0	0	0
x_1	0			x_1h_2				I
				x_2h_1				
x_3	0	0	0	x_3h_0	x_3h_1	x_3h_2	x_3h_3	0
x_4	0	0	0	0	x_4h_0	x_4h_1	x_4h_2	x_4h_3
	<i>y</i> ₀	y_1	<i>y</i> ₂	<i>y</i> ₃	<i>y</i> ₄	<i>y</i> ₅	<i>y</i> ₆	<i>y</i> ₇



• Tính y(n)=h(n)*x(n) với h(n)= $\{1; 2; -1; 1\}$ và $x(n)=\{1; 1; 2; 1; 2; 2; 1; 1\}$ dùng bảng dịch.

n	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
$\mathbf{x} \setminus \mathbf{h}$	1	2	-1	1								partial output
1	1	2	-1	1								x_0h_n
1		1	2	-1	1							x_1h_{n-1}
2			2	4	-2	2						x_2h_{n-2}
1				1	2	-1	1					x_3h_{n-3}
2					2	4	-2	2				x_4h_{n-4}
2						2	4	-2	2			x_5h_{n-5}
1							1	2	-1	1		x_6h_{n-6}
1								1	2	-1	1	x_7h_{n-7}
y_n	1	3	3	5	3	7	4	3	3	0	1	$\sum_{m} x_{m} h_{n-m}$



Dạng ma trận

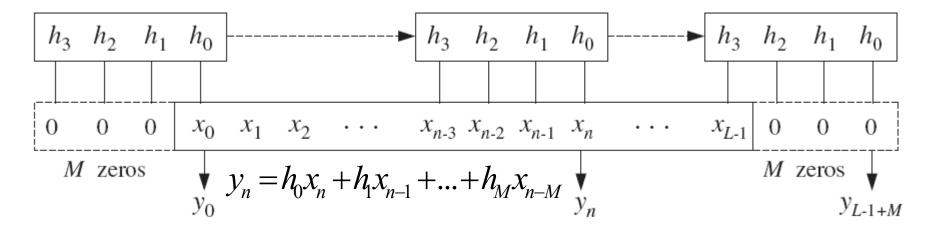
$$\mathbf{y} = \begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \\ y_6 \\ y_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h_0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ h_1 & h_0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ h_2 & h_1 & h_0 & 0 & 0 & 0 \\ h_3 & h_2 & h_1 & h_0 & 0 & 0 \\ 0 & h_3 & h_2 & h_1 & h_0 & 0 \\ 0 & 0 & h_3 & h_2 & h_1 & h_0 \\ 0 & 0 & 0 & h_3 & h_2 & h_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & h_3 & h_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = H\mathbf{x}$$



$$H\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \\ 5 \\ 3 \\ 7 \\ 4 \\ 3 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$



Dạng lật và trượt

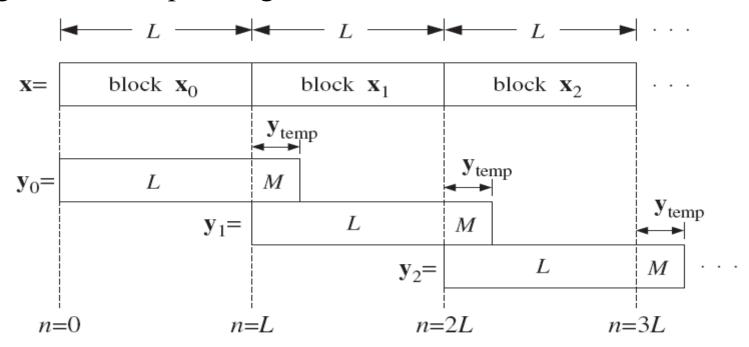


- Các trạng thái quá độ: chưa tính đủ các hệ số h
 - Ngõ vào mở: M trạng thái đầu tiên
 - Ngõ vào tắt: M trạng thái sau cùng
- Các trạng thái xác lập: tính đủ các hệ số h



Phương pháp cộng chồng lấp

- Khi chiều dài tín hiệu ngõ vào lớn, chia tín hiệu ngõ vào thành các khối không chồng lấp kích thước bằng nhau L.
- Tín hiệu ngõ ra được xác định bằng cách cộng chồng lấp các ngõ ra tích chập ở từng khối.





$$\mathbf{x} = [\underbrace{1, 1, 2}_{\mathbf{X}_0}, \underbrace{1, 2, 2}_{\mathbf{X}_1}, \underbrace{1, 1, 0}_{\mathbf{X}_2}]$$

	b	lock	0	b	olock	1	block 2		
$\mathbf{h} \setminus \mathbf{x}$	1	1	2	1	2	2	1	1	0
1	1	1	2	1	2	2	1	1	0
2	2	2	4	2	4	4	2	2	0
-1	-1	-1	-2	-1	-2	-2	-1	-1	0
1	1	1	2	1	2	2	1	1	0

$$\mathbf{y}_0 = \mathbf{h} * \mathbf{x}_0 = [1, 3, 3, 4, -1, 2]$$

$$\mathbf{y}_1 = \mathbf{h} * \mathbf{x}_1 = [1, 4, 5, 3, 0, 2]$$

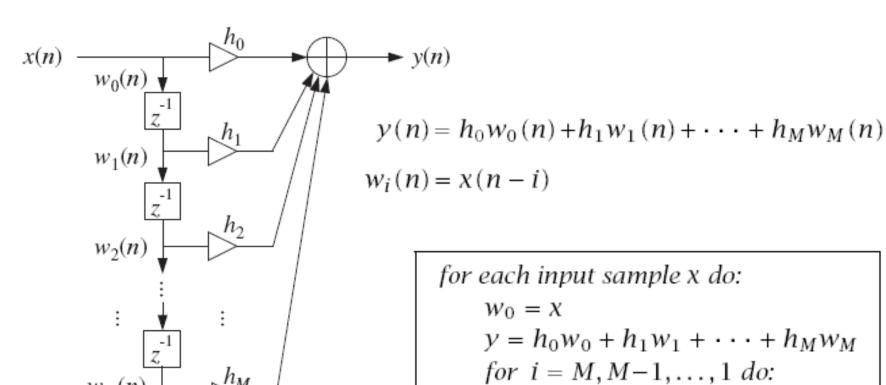
$$\mathbf{y}_2 = \mathbf{h} * \mathbf{x}_2 = [1, 3, 1, 0, 1, 0]$$

n	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
\mathbf{y}_0	1	3	3	4	-1						
\mathbf{y}_1				1	4	5	3	0	2		
\mathbf{y}_2							1	3	1	O	1
y	1	3	3	5	3	7	4	3	3	0	1



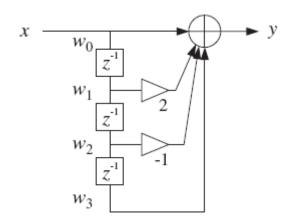
Phương pháp xử lý mẫu

$$y(n) = h_0 x(n) + h_1 x(n-1) + \cdots + h_M x(n-M)$$



 $W_{i} = W_{i-1}$





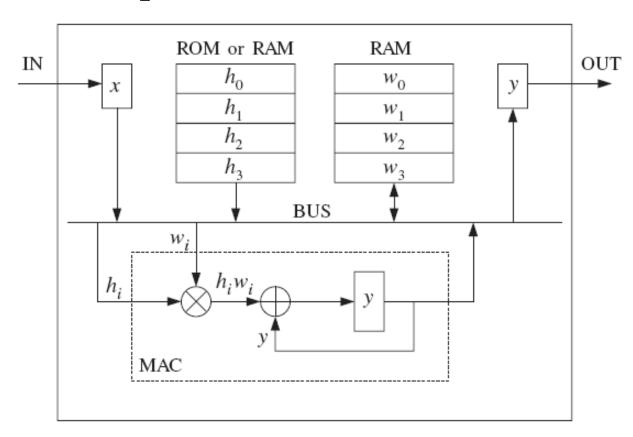
for each input sample x do:					
$w_0 = x$					
$y = w_0 + 2w_1 - w_2 + w_3$					
$w_3 = w_2$					
$w_2 = w_1$					
$w_1 = w_0$					

	n	χ	w_0	w_1	w_2	w_3	$y = w_0 + 2w_1 - w_2 + w_3$
_	0	1	1	0	0	0	1
	1	1	1	1	0	0	3
	2	2	2	1	1	0	3
	3	1	1	2	1	1	5
	4	2	2	1	2	1	3
	5	2	2	2	1	2	7
	6	1	1	2	2	1	4
	7	1	1	1	2	2	3
	8	0	0	1	1	2	3
	9	0	0	0	1	1	0
	10	0	0	0	0	1	1



Hiện thực phần cứng

• MAC: Multiplier Accumulator $y := y + h_i w_i$





Tính toán thời gian xử lý mẫu

• 1 chu kì lệnh (30 ÷ 80) ns

$$w_{i+1} := w_i$$

$$y := y + h_i w_i$$

for each input sample x do: $w_0 := x$ $y := h_M w_M$ for i = M-1, ..., 1, 0 do:

 $W_{i+1} := W_i$

$$T_{\text{proc}} = (M+1)T_{\text{instr}}$$

 $y := y + h_i w_i$

• Điều kiện xử lý mẫu đáp ứng thời gian thực:

$$T \ge T_{\text{proc}} \Rightarrow f_s \le \frac{1}{T_{\text{proc}}}$$



 Xác định chiều dài đáp ứng xung tối đa của hệ thống FIR có thể thực hiện với chip DSP chu kì lệnh 50 ns cho ứng dụng âm thanh số lấy mẫu 44.1KHz.



Hệ thống IIR

- IIR (Infinite Impulse Response): hệ thống LTI có đáp ứng xung h(n) vô hạn.
- Phương trình sai phân vào ra ở dạng đệ quy (hồi tiếp).
- Bậc của hệ thống IIR nhân quả:
 - Định nghĩa 1: số bộ trễ tối thiểu để hiện thực hệ thống (giá trị lớn nhất giữa số bộ trễ tối thiểu ở ngõ vào và số bộ trễ tối thiểu ở ngõ ra).
 - Định nghĩa 2: số bộ trễ tối thiểu ở ngõ ra.

$$y(n) = h(n) * x(n) = \sum_{m=0}^{\infty} h(m)x(n-m)$$



Ví du 8

An LTI filter has infinite impulse response $h(n) = a^n u(n)$, where |a| < 1. Using the convolution summation formula $y(n) = \sum_m h(m)x(n-m)$, derive closed-form expressions for the output signal y(n) when the input is:

- a. A unit step, x(n) = u(n)
- b. An alternating step, $x(n) = (-1)^n u(n)$.

In each case, determine the steady state and transient response of the filter.



Tóm tắt

- Phương pháp xử lý khối và xử lý mẫu
- Tính tích chập dùng công thức
- Tính tích chập dùng bảng chéo
- Tính tích chập dùng bảng dịch
- Tính tích chập dùng cộng chồng lấp
- Xác định các trạng thái (quá độ, xác lập)
- Lập bảng xử lý mẫu
- Tính toán thời gian xử lý mẫu



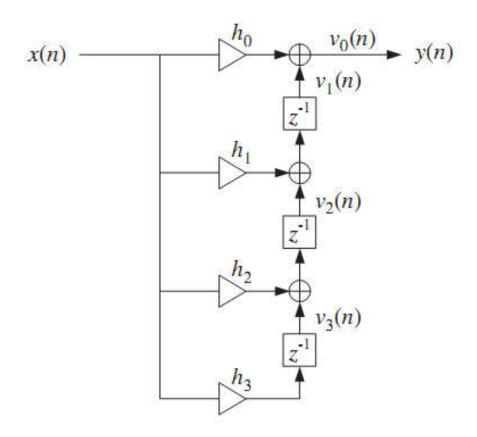
- Cho hệ thống có đáp ứng xung h(n) = $2\delta(n) + \delta(n-2) + 7\delta(n-3)$. Xác định các giá trị tín hiệu ngõ ra y(n = [1, 2]) khi tín hiệu ngõ vào
- 1) $x(n) = \delta(n-1) \delta(n-4)$
- 2) $x(n) = \delta(n-1) + \delta(n+4)$
- 3) $x(n) = \{1, 2, 3, 4\}$
- 4) $x(n) = \{1, 2, 3\uparrow, 4\}$
- 5) x(n) = u(n-1) u(n-4)
- 6) x(n) = u(n-1)
- 7) x(n) = u(-n-1)
- 8) x(n) = u(n) 1
- 9) x(n) = -1
- 10) $x(n) = \cos(\pi n)$
- 11) $x(n) = \cos(\pi n)u(n)$
- 12) $x(n) = 0.5^n u(n)$



- ❖ Tính tích chập y = h * x, với $h(n) = \{1, -1, -1, 1\}$ và $x(n) = \{1, 2, 3, 4, @, -3, 2, -1\}$ theo các phương pháp sau:
- 1) Bảng chéo
- 2) Bảng dịch
- 3) Cộng chồng lấp với kích thước khối L=3
- 4) Cộng chồng lấp với kích thước khối L=4
- 5) Cộng chồng lấp với kích thước khối L=5



Lập bảng giải thuật xử lý mẫu để xác định tín hiệu ngõ ra y(n) cho bộ lọc có đáp ứng -1} và tín hiệu ngõ $vao x(n) = \{1, 2, 3, 4,$ (a), -3, 2, -1} được thiết kế theo hình vẽ.





The impulse response h(n) of a filter is nonzero over the index range $3 \le n \le 6$. The input signal x(n) to this filter is nonzero over the index range $10 \le n \le 20$. Consider the direct and LTI forms of convolution:

$$y(n) = \sum_{m} h(m)x(n-m) = \sum_{m} x(m)h(n-m)$$

- a. Determine the overall index range n for the output y(n). For each n, determine the corresponding summation range over m, for both the direct and LTI forms.
- b. Assume h(n) = 1 and x(n) = 1 over their respective index ranges. Calculate and sketch the output y(n). Identify (with an explanation) the input on/off transient and steady state parts of y(n).



Let $\mathbf{x} = [1, 1, 2, 2, 2, 2, 1, 1]$ be an input to the filter described by the I/O equation:

$$y(n) = x(n) - x(n-2) + 2x(n-3)$$

- a. Determine the impulse response h(n) of this filter.
- b. Compute the corresponding output signal y(n) using the *LTI form* of convolution. Show your computations in table form.
- c. Compute the same output using the overlap-add method of block convolution by partitioning the input signal into length-4 blocks.
- d. Draw a block diagram realization of this filter. Then, introduce appropriate internal states and write the corresponding sample processing algorithm.