

Introducción al Procesamiento de Señales

Curso 2013

Clase 12

Javier G. García

5 de noviembre de 2013

Muestreo de señales continuas

Dada $x(t)$ real o compleja,

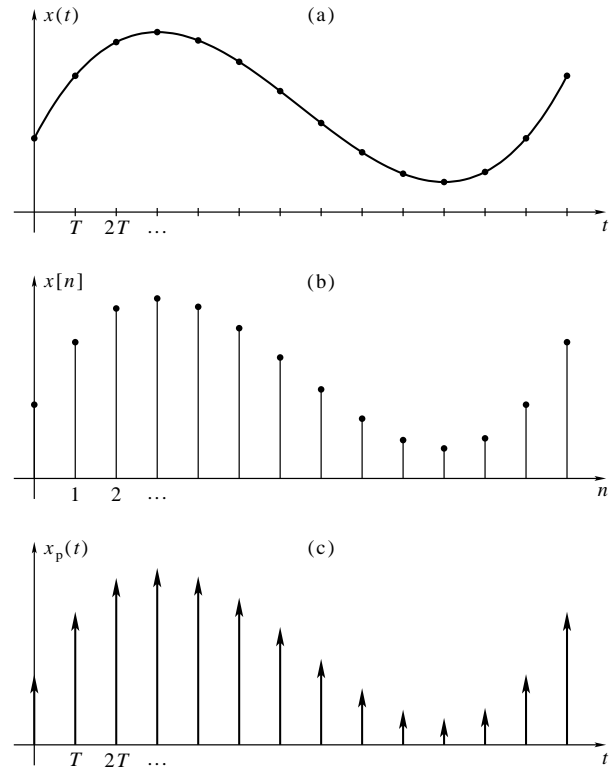
- ▶ Para procesarla digitalmente necesito convertirla al dominio discreto \rightarrow Muestreo.
- ▶ Muestreo uniforme (tomo muestras equiespaciadas de la señal continua) $x[n] = x(nT)$
- ▶ *Intervalo de muestreo*: T [seg.].
- ▶ *Frec. de muestreo*: $f_s = \frac{1}{T}$ [Hz].
- ▶ ¿ $x[n]$ conserva la misma información que $x(t)$?
- ▶ ¿Bajo qué condiciones?

Muestreo uniforme

Dada $x(t)$ real o compleja,
(sin deltas!)

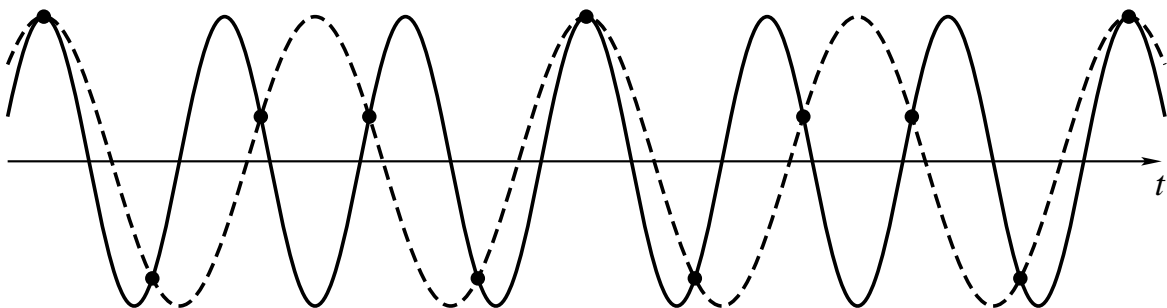
- ▶ $x[n] \triangleq x(nT)$, $n \in \mathbb{Z}$
- ▶ Intervalo de muestreo: T .
- ▶ Frec. de muestreo: $f_s = \frac{1}{T}$.
- ▶ Descripción alternativa:

$$\begin{aligned} x_p(t) &= x(t)p_T(t) = \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(t)\delta(t - nT) = \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT)\delta(t - nT) \end{aligned}$$



Muestreo de señales senoidales

- ▶ Si $x(t) = \cos(2\pi f_0 t + \phi) \Rightarrow x[n] = \cos(2\pi s_0 n + \phi)$, $s_0 = f_0 T$.
- ▶ Los valores $s_k = f_0 T + k$ producen la misma secuencia!
- ▶ ¿Cómo elijo T ?



¿Qué sucede en el espectro?

Tenemos tres transformadas: $X(f) = \mathcal{F}\{x(t)\}$,

$X_P(f) = \mathcal{F}\{x_P(t)\}$, y $X(e^{j2\pi s}) = TFTD\{x[n]\}$.

$$X_P(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x_P(t) e^{-j2\pi ft} dt = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT) e^{-j2\pi fnT} = X(e^{j2\pi fT})$$

$$\begin{aligned} X(e^{j2\pi fT}) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} X(\lambda) e^{j2\pi \lambda nT} d\lambda e^{-j2\pi fnT} \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} X(\lambda) \sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{j2\pi(\lambda-f)nT} d\lambda \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} X(\lambda) \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta\left((\lambda-f) - \frac{k}{T}\right) d\lambda \\ &= \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X\left(f + \frac{k}{T}\right) \end{aligned}$$

Teorema del Muestreo

Sea $x(t)$ una señal de banda limitada ($X(f) = 0$ si $|f| > f_M$).

Entonces, $x(t)$ se determina unívocamente mediante sus muestras $x[n] = x(nT)$ $n = \dots, -1, 0, 1, \dots$ si

$$f_s > 2f_M$$

donde

$$f_s = \frac{1}{T}$$

Teorema del Muestreo

Nyquist-Shannon-Whittaker

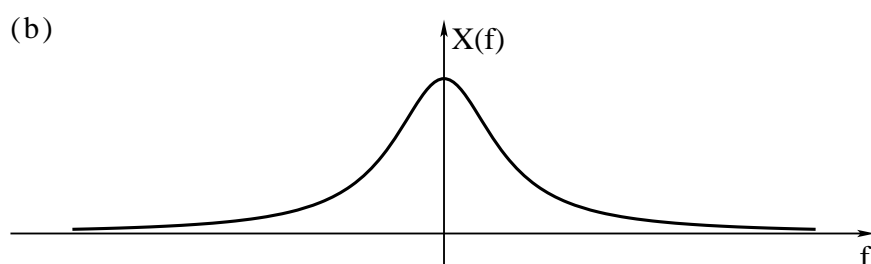
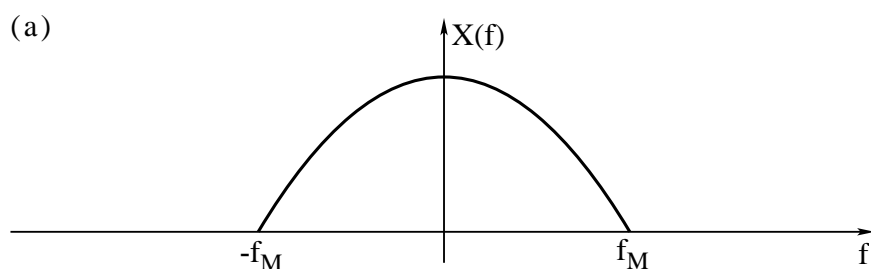
$$X(e^{j2\pi fT}) = X_P(f) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X\left(f + \frac{k}{T}\right)$$

Consecuencias:

- ▶ Muestreo en tiempo \Leftrightarrow periodicidad en frecuencia.
- ▶ Replicado del espectro original cada f_s
- ▶ Relación de frecuencias: $s = fT$
- ▶ $|s| \leq \frac{1}{2} \Leftrightarrow |f| \leq f_s/2$

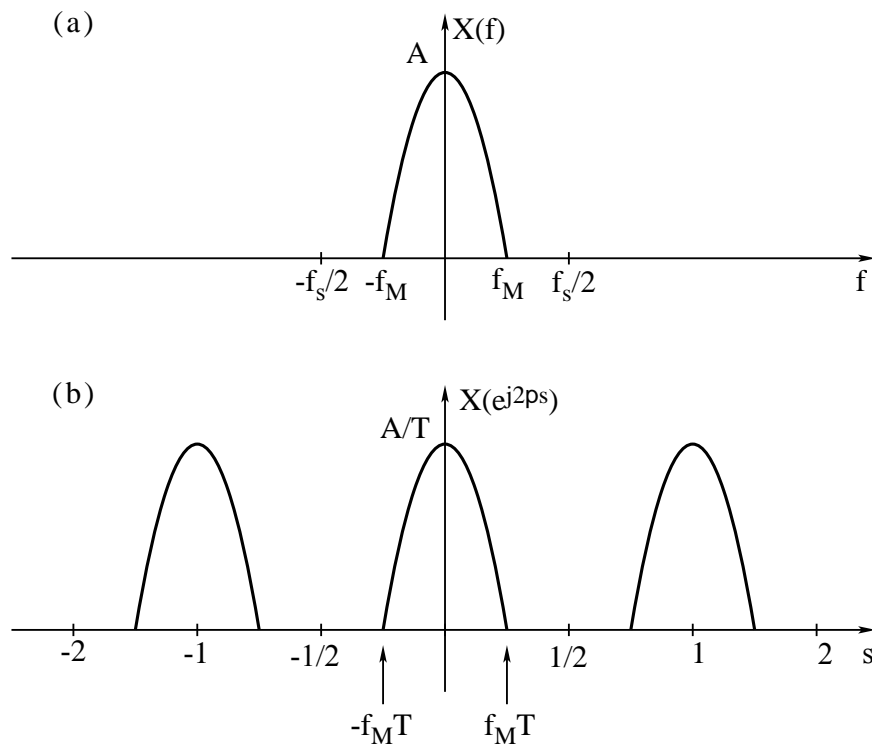
Señales de Banda Limitada

- (a) Señal de banda limitada: $\exists f_M / X(f) = 0$ si $|f| \geq f_M$
(b) Señal de banda no limitada: $\nexists f_M$



Caso 1

Muestreo $x(t)$ de banda limitada con $f_s \geq 2f_M$.



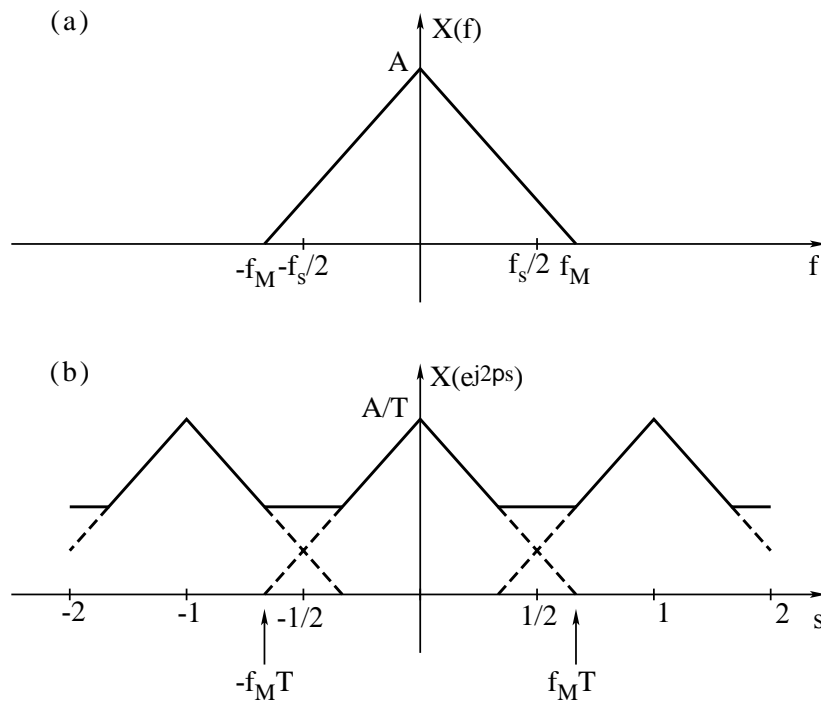
Caso 1

Muestreo $x(t)$ de banda limitada con $f_s \geq 2f_M$.

- ▶ No se solapan las réplicas.
- ▶ $X(e^{j2\pi s}) = \frac{1}{T} X\left(\frac{s}{T}\right)$, $|s| \leq \frac{1}{2}$
- ▶ $f_s = 2f_M$ es la *Frecuencia de Nyquist*.
- ▶ No hay distorsión del espectro.
- ▶ Posibilidad de reconstrucción.

Caso 2

Muestreo $x(t)$ de banda limitada con $f_s < 2f_M$.



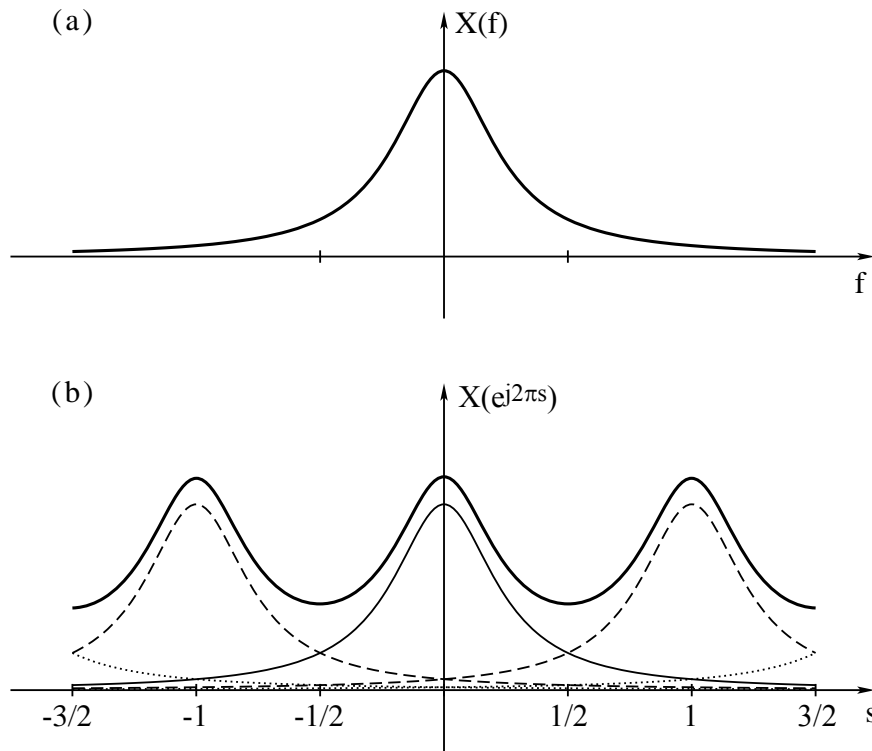
Caso 2

Muestreo $x(t)$ de banda limitada con $f_s < 2f_M$.

- ▶ Se solapan las réplicas: *Aliasing*
- ▶ Distorsión del espectro \Rightarrow Imposibilidad de reconstrucción.

Caso 3

Muestreo $x(t)$ de banda no limitada.



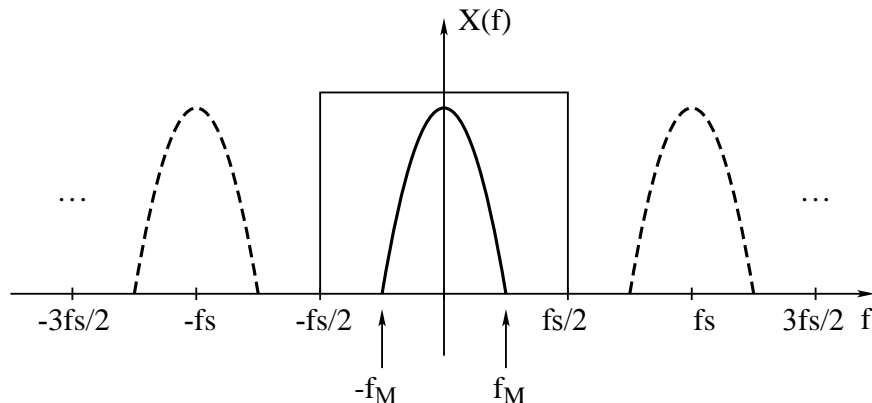
Caso 3

Muestreo $x(t)$ de banda no limitada.

- ▶ Siempre hay solapamiento.
- ▶ Toda señal de duración finita es de banda no limitada.
- ▶ Señales reales son de banda no limitada.
- ▶ El ancho de banda *práctico* es siempre finito.
- ▶ Filtro *Antialiasing*: Pasa Bajos hasta $f_s/2$.

Reconstrucción ideal

Tenemos $x[n]$, muestras de $x(t)$ de banda limitada con $f_s \geq 2f_M$



Idea: Filtrar $x_p(t)$ con un filtro pasa bajos ideal.

$$H(f) = T \square(fT) \Leftrightarrow h(t) = \text{sinc}\left(\frac{t}{T}\right)$$

Reconstrucción ideal

Tenemos $x[n]$, muestras de $x(t)$ de banda limitada con $f_s \geq 2f_M$

$$x(t) = \{x_p * h\}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \text{sinc}\left(\frac{\tau}{T}\right) \left[\sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT) \delta(t - \tau - nT) \right] d\tau$$

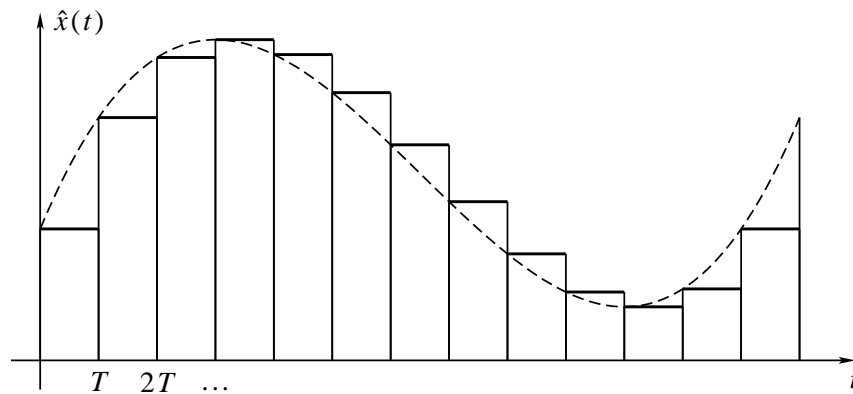
$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT) \text{sinc}\left(\frac{t - nT}{T}\right) \quad (\text{Teorema de Shannon})$$

- ▶ Para $t = n_0 T$, $\text{sinc}\left(\frac{n_0 T - nT}{T}\right) = \delta[n - n_0]$
- ▶ Para $t \neq n_0 T$ todas las muestras contribuyen.
- ▶ $h(t)$ es no causal \Rightarrow No es práctico (off-line).

- ▶ Reconstructor causal: $\hat{x}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\lfloor t/T \rfloor} x(nT) h(t - nT)$

Reconstructor de orden cero

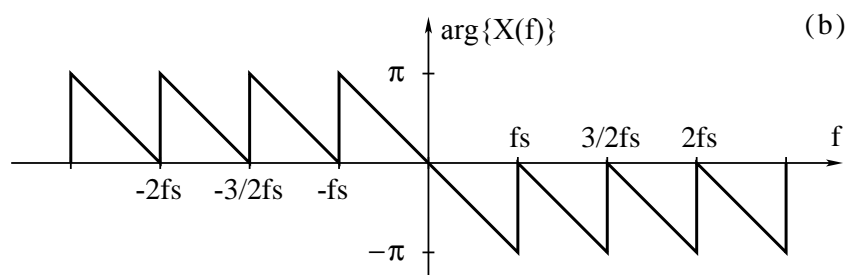
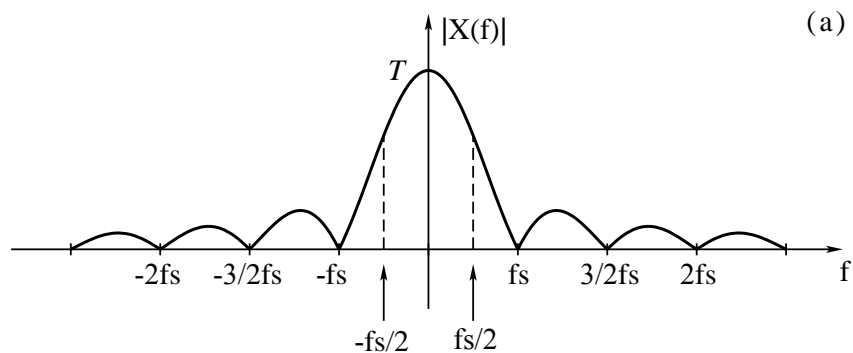
$$\hat{x}(t) = x[n], \quad nt \leq t < nT + T, \quad \forall n \in \mathbb{Z}$$



$$h_{\text{zoh}}(t) = \text{rect}\left(\frac{t - T/2}{T}\right) \Leftrightarrow H_{\text{zoh}}(f) = T \text{sinc}(fT) e^{-j\pi fT}$$

Reconstructor de orden cero

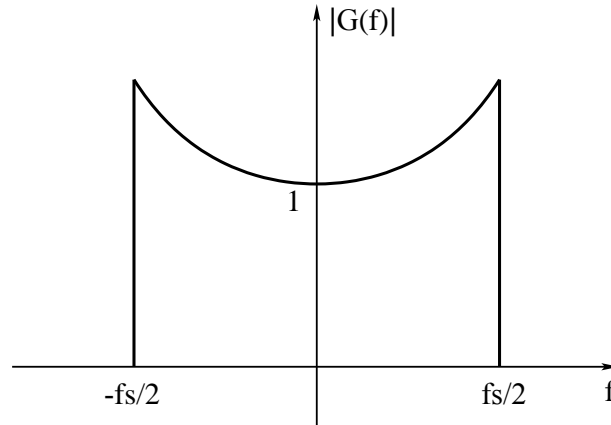
Respuesta en frecuencia:



Filtro Sinc Inverso

Corrige la salida del reconstructor ZOH.

$$|G(f)| = [\text{sinc}(fT)]^{-1} \Pi(fT)$$



En la práctica se usan aproximaciones.

Esquema típico de PDS

