$$e_k = x_k - \hat{x}_k = x_k - \sum_{i=1}^p a_i \tilde{x}_{k-i}, \qquad \qquad \tilde{e}_k - e_k = \tilde{e}_k - (x_k - \hat{x}_k) = \tilde{e}_k + \hat{x}_k - x_k = \tilde{x}_k - x_k = \xi_k,$$

где $\tilde{x}_k = \hat{\tilde{x}}_k + \tilde{e}_k$, ξ_k - ошибка квантования.

Описание схемы. Квантованный отсчет \tilde{x}_k является входом предсказателя, выход предсказателя — предсказанный на следующий шаг квантованный отсчет $\hat{x}_k = \sum_{i=1}^p a_i \tilde{x}_{k-i}$. Разность $e_k = x_k - \hat{x}_k$ - вход квантователя, \tilde{e}_k - выход квантователя. Величина квантованной ошибки \tilde{e}_k кодируется последовательностью двоичных символов и передается через канал связи.

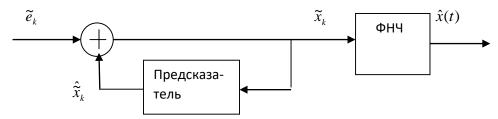


Рисунок 4.11. Блок-схема декодера ДИКМ.

Квантованный отсчет представляет собой сумму квантованной ошибки и предсказанного квантованного отсчета: $\tilde{x}_k = \hat{\tilde{x}}_k + \tilde{e}_k$. Далее по полученным \tilde{x}_k восстанавливается сигнал $x(t) \approx \hat{x}(t)$.

Дельта-модуляция (ДМ).

ДМ можно рассматривать как простейшую форму ДИКМ, в котором используется двухуровневый (1-битовый) квантователь и фиксированный предсказатель первого порядка ($p = 1, a_1 = 1$):

$$\hat{\vec{x}}_{k} = \tilde{\vec{x}}_{k-1},
\tilde{\vec{x}}_{k-1} = \hat{\vec{x}}_{k-1} + \tilde{\vec{e}}_{k-1}$$
(4.32)

Так как $\xi_{k-1} = \tilde{e}_{k-1} - e_{k-1} = \tilde{e}_{k-1} - (x_{k-1} - \hat{x}_{k-1}) = \tilde{e}_{k-1} + \hat{x}_{k-1} - x_{k-1} = \tilde{x}_{k-1} - x_{k-1} = \hat{x}_k - x_{k-1}$, то $\hat{x}_k = x_{k-1} + \xi_{k-1}$. Т.о. предсказанное значение \hat{x}_k является суммой предыдущего отсчета и шума квантования.