PROCESSAMENTO DE SINAIS

Processamento em Tempo Discreto de Sinais de Tempo Contínuo

Objetivos

 Descrever com se dá o processamento de sinais de tempo contínuo via processamento em tempo discreto.

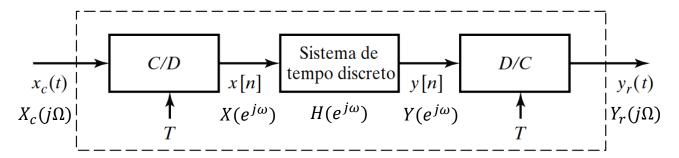
 Verificar as relações existentes no domínio da frequência.

Apresentar o princípio da invariância ao impulso.

Processamento em Tempo Discreto de Sinais de Tempo Contínuo

Prof. Dr. Rafael Cardoso

 Considere o sistema de processamento em tempo discreto de sinais de tempo contínuo:



□ Do conversor C/D:

$$X[n] = X_c(nT) \qquad \qquad X(e^{j\omega}) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X_c\left(j\left(\frac{\omega}{T} - \frac{2\pi k}{T}\right)\right)$$

Do conversor D/C:

$$y_r(t) = \sum_{n = -\infty}^{\infty} y[n] \frac{sen\left[\pi(t - nT)/T\right]}{\pi(t - nT)/T} \longrightarrow \begin{cases} Y_r(j\Omega) = H_r(j\Omega)Y(e^{j\Omega T}) \\ Y_r(j\Omega) = \begin{cases} TY(e^{j\Omega T}), & |\Omega| < \pi/T \\ 0, & caso \ contrário \end{cases}$$

Processamento em Tempo Discreto de Sinais de Tempo Contínuo

Prof. Dr. Rafael Cardoso

Considerando que o sistema de tempo discreto seja LIT:

□ Como $Y_r(j\Omega) = H_r(j\Omega)Y(e^{j\Omega T})$ e considerando $\omega = \Omega T$:

$$Y_r(j\Omega) = H_r(j\Omega)H(e^{j\Omega T})\frac{1}{T}\sum_{k=-\infty}^{\infty}X_c\left(j\left(\Omega - \frac{2\pi k}{T}\right)\right)$$

□ Se o sinal for de banda limitada, isto é, $X_c(j\Omega) = 0$ para $|\Omega| \ge \pi/T$:

$$Y_r(j\Omega) = \begin{cases} H(e^{j\Omega T})X_c(j\Omega), & |\Omega| < \pi/T \\ 0, & |\Omega| < \pi/T \end{cases}$$

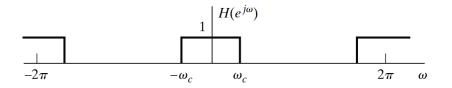
Se a taxa de amostragem é superior a taxa de Nyquist:

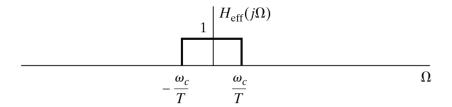
$$\underbrace{Y_r(j\Omega) = H_{eff}(j\Omega) X_c(j\Omega)}_{\text{onde}} \quad H_{eff}(j\Omega) = \begin{cases} H(e^{j\Omega T}), & |\Omega| < \pi/T \\ 0, & |\Omega| < \pi/T \end{cases}$$

Filtro Passa-Baixas

 Considere um sistema de tempo discreto com a seguinte resposta em frequência:

$$H(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1, & |\omega| < \omega_c \\ 0, & \omega_c < |\omega| \le \pi \end{cases}$$





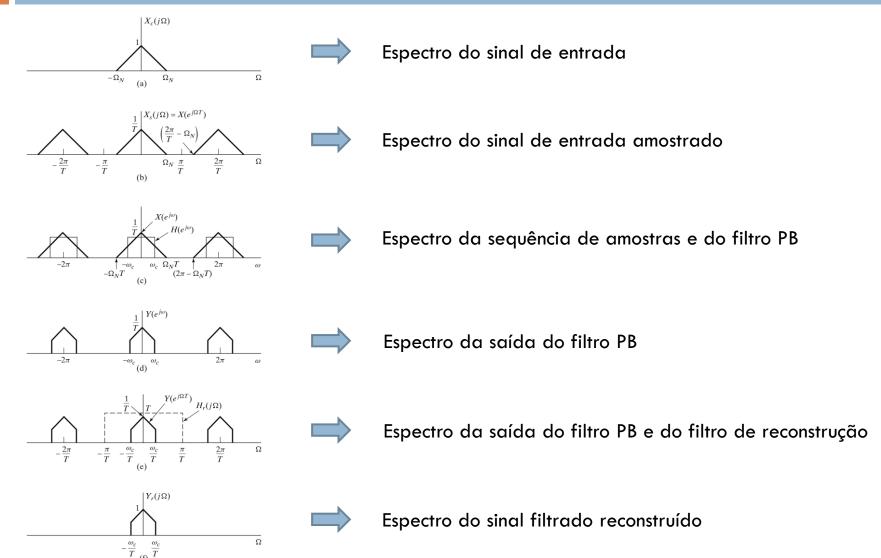
Frequência de corte:

$$\Omega_c = \frac{\omega_c}{T}$$

$$H_{eff}(j\Omega) = \begin{cases} H(e^{j\Omega T}), & |\Omega T| < \omega_c \text{ ou } |\Omega| < \frac{\omega_c}{T} \\ 0, & |\Omega T| > \omega_c \text{ ou } |\Omega| > \frac{\omega_c}{T} \end{cases}$$

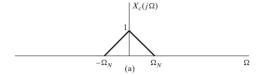
Filtro Passa-Baixas

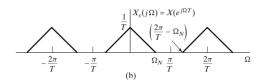
Prof. Dr. Rafael Cardoso

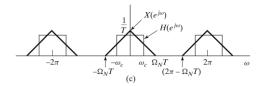


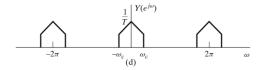
Prof. Dr. Rafael Cardoso

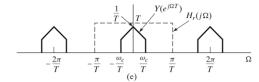
Filtro Passa-Baixas

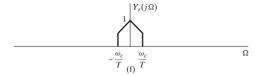








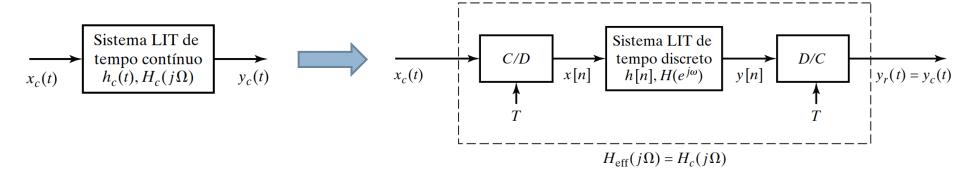




- O filtro de tempo discreto com frequência de corte ω_c tem o efeito de um filtro de tempo contínuo com frequência de corte $\Omega_c = {}^{\omega_c}/_T$.
- Considerando um filtro de tempo discreto fixo, variandose T pode-se implementar um outro filtro com frequência de corte variável.

Invariância ao Impulso

 Considere a implementação de um sistema de tempo contínuo através de processamento em tempo discreto conforme as figuras abaixo:



 \square Se $H_c(j\Omega)$ for de banda limitada e T seja escolhido de forma que:

$$H_c(j\Omega) = 0, \qquad |\Omega| \ge \frac{\pi}{T}$$
 (1)

então, para que $H_{eff}(j\Omega)=H_c(j\Omega)$, $H(e^{j\omega})$ deve ser

$$H(e^{j\omega}) = H_c\left(\frac{j\omega}{T}\right), \qquad |\omega| < \pi$$

Prof. Dr. Rafael Cardoso

Para o sistema descrito, vamos relacionar as respostas ao impulso $h_c(t)$ e h[n] para que $H(e^{j\omega})=H_c\left(\frac{j\omega}{T}\right)$.

Invariância ao Impulso

Suponha que:

$$h[n] = h_c(nT) \tag{2}$$

Da teoria de amostragem:

$$H(e^{j\omega}) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} H_c \left(j \left(\frac{\omega}{T} - \frac{2\pi k}{T} \right) \right)$$

e se (1) for satisfeita:
$$H(e^{j\omega}) = \frac{1}{T}H_c\left(\frac{j\omega}{T}\right)$$
, $|\omega| < \pi$

 \square Modificando a equação (2) para contabilizar o fator de escala T:

$$h[n] = Th_c(nT)$$
 $H(e^{j\omega}) = H_c\left(\frac{j\omega}{T}\right), \quad |\omega| < \pi$

Versão de tempo discreta invariante ao impulso.

Exemplo 1: Invariância ao Impulso Aplicada a um Filtro Passa-Baixas

- Deseja-se obter um filtro passa-baixas ideal de tempo discreto com frequência de corte $\omega_c < \pi$.
- Considerando um filtro passa-baixas ideal de tempo contínuo com frequência de corte $\Omega_c={}^{\omega_c}/_T<\pi/_T$ tem-se:

$$H_c(j\Omega) = \begin{cases} 1, & |\Omega| < \Omega_c \\ 0, & |\Omega| < \Omega_c \end{cases} \qquad \longrightarrow \qquad h_c(t) = \frac{sen(\Omega_c t)}{\pi t}$$

Definindo a resposta ao impulso do filtro de tempo discreto como:

$$h_c[n] = Th_c(nT) = T\frac{sen(\Omega_c nT)}{\pi nT} = \frac{sen(\omega_c n)}{\pi n} \qquad \qquad H(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1, & |\omega| < \omega_c \\ 0, & \omega_c \le |\omega| \le \pi \end{cases}$$
 onde $\omega_c = \Omega_c T$.

Prof. Dr. Rafael Cardoso

 Obtenha um sistema de tempo discreto a partir do princípio da invariância ao impulso para o sistema:

$$H_c(s) = \frac{A}{s - s_0} \qquad \Longrightarrow \qquad h_c(t) = Ae^{s_0 t}u(t)$$

Aplicando o princípio da invariância ao impulso:

$$h_c[n] = Th_c(nT) = Ae^{s_0Tn}u[n]$$
 $H(z) = \frac{AT}{1 - e^{s_0T}z^{-1}}$

Substituindo $z=e^{j\omega}$ fornece a resposta em frequência (transformada de Fourier) do sistema, isto é,

$$H(e^{j\omega}) = \frac{AT}{1 - e^{s_0 T} e^{-j\omega}}$$