Лабораторная работа №10 Линейные стационарные системы

Крынский Павел

27 мая 2021 г.

Оглавление

1	Упражнение 10.1	4
2	Упражнение 10.2	10
3	Выводы	16

Список иллюстраций

1.1	Визуализация сигнала	5
1.2	Спектр сигнала	5
1.3	Визуализация сигнала	6
1.4	Визуализация сигнала	7
1.5	Визуализация сигнала	7
1.6	Визуализация сигнала	8
1.7	Визуализация сигнала	8
1.8	Визуализация сигнала	9
2.1	Визуализация звука	0
2.2	Спектр звука	
2.3	Визуализация звука	2
2.4	Визуализация звука	3
2.5	Визуализация оригинального звука	4
2.6	Визуализация преображённого звука	5

Листинги

1.1	Усечение сигнала
1.2	Спектр сигнала 5
1.3	Усечение сигнала 5
1.4	Спектр сигнала
1.5	Совмещение сигнала
1.6	Избавление от нулевого отступа
1.7	Объединение сигналов 8
1.8	Сравнение длин сигналов
1.9	Изменение сигнала 9
1.10	Визуализация сигнала
1.11	Сравнение результатов
2.1	Загрузка звука
2.2	Спектр звука
2.3	Визуализация звука
2.4	Загрузка звука
2.5	Частота дискретизации 1
2.6	Частота дискретизации 2
2.7	Спектр звука
2.8	Длина записей
2.9	Длина первой записи
2.10	Длина второй записи
2.11	Перемножение
2.12	Визуализация оригинального звука
2.13	Визуализация преображённого звука
2.14	Моделирование при помощи convolve

Глава 1

Упражнение 10.1

Усечём сигналы до 2^{16} значений, а затем обнудим их до 2^{17} . Я взял запись выстрела и сделал над ним изменения.

```
resp = thinkdsp.read_wave('180960__kleeb__gunshot.wav')
resp = resp.segment(start=0.12)
resp.shift(-0.12)
resp.truncate(2**16)
resp.zero_pad(2**17)
resp.normalize()
resp.plot()
```

Листинг 1.1: Усечение сигнала

Получил следующее изображение:

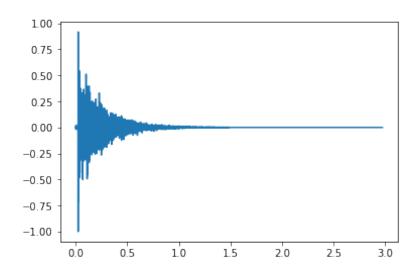


Рис. 1.1: Визуализация сигнала

Вычисляю спектр:

```
tr = resp.make_spectrum()
```

2 tr.plot()

Листинг 1.2: Спектр сигнала

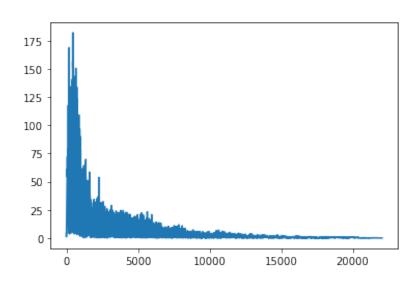


Рис. 1.2: Спектр сигнала

Создаю другой сигнал:

```
viol = thinkdsp.read_wave('92002__jcveliz__violin-origional.wav')

viol = viol.segment(start=0.11)

viol.shift(-0.11)

viol.truncate(2**16)
viol.zero_pad(2**17)

viol.normalize()
viol.plot()
```

Листинг 1.3: Усечение сигнала

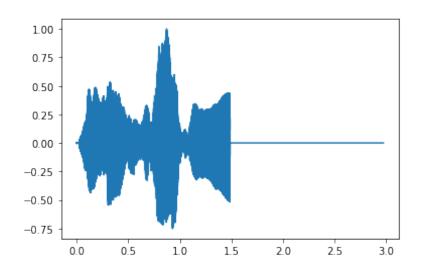


Рис. 1.3: Визуализация сигнала

Составим спектр:

```
spectr = viol.make_spectrum()
```

Листинг 1.4: Спектр сигнала

Теперь умножим ДП Φ сигнала на передаточную функцию и преобразуем обратно в волну:

```
1 out = (spectr * tr).make_wave()
2 out.normalize()
3 out.plot()
4 out.make_audio()
```

Листинг 1.5: Совмещение сигнала

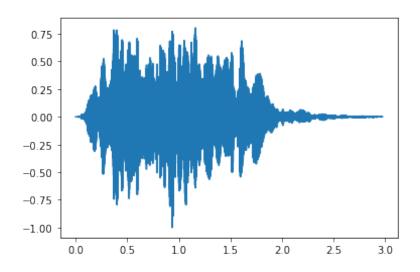


Рис. 1.4: Визуализация сигнала

Лишнюю ноту в начале не слышно. Избавимся от нулевого отступа:

```
resp.truncate(2**16)
resp.plot()
viol.truncate(2**16)
viol.plot()
```

Листинг 1.6: Избавление от нулевого отступа

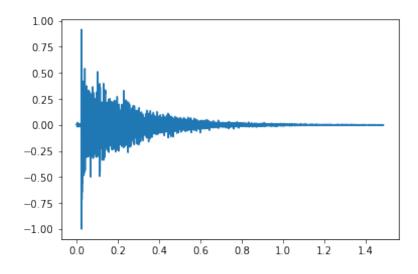


Рис. 1.5: Визуализация сигнала

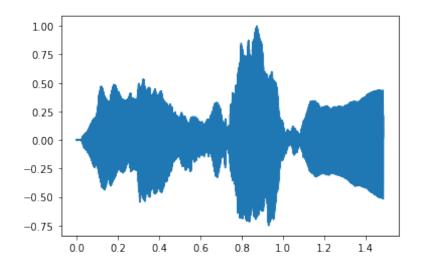


Рис. 1.6: Визуализация сигнала

Теперь мы можем сравнить с np.convolve:

```
1 out2 = viol.convolve(resp)
```

2 out2.plot()

Листинг 1.7: Объединение сигналов

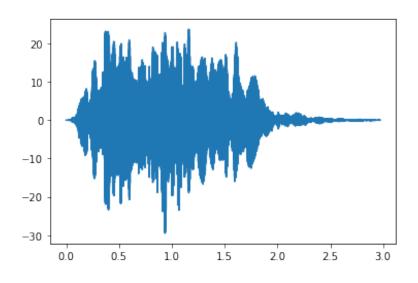


Рис. 1.7: Визуализация сигнала

Результаты похожи. Звук такой же, но длина не та.

len(out), len(out2)

Листинг 1.8: Сравнение длин сигналов

На выходе получились значения (131072, 131071). scipy.signal.fftconvolve делает то же самое, но, как следует из названия, он использует ДП Φ , поэтому он значительно быстрее:

```
import scipy.signal
ys = scipy.signal.fftconvolve(viol.ys, resp.ys)
ut3 = thinkdsp.Wave(ys, framerate=viol.framerate)
```

Листинг 1.9: Изменение сигнала

1 out3.plot()

Листинг 1.10: Визуализация сигнала

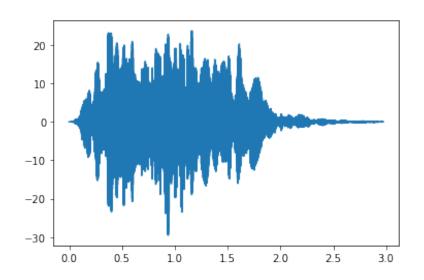


Рис. 1.8: Визуализация сигнала

Результат тот же. В пределах ошибки с плавающей запятой результаты такие же:

out2.max_diff(out3)

Листинг 1.11: Сравнение результатов

Ошибка равна 2.842170943040401е-14.

Глава 2

Упражнение 10.2

Для начала я взял запись, которая будет использована в качестве испульсной характеристики.

```
resp = thinkdsp.read_wave('stalbans_a_mono.wav')
resp = resp.segment(duration=5)
resp.shift(-0)
resp.normalize()
resp.plot()
```

Листинг 2.1: Загрузка звука

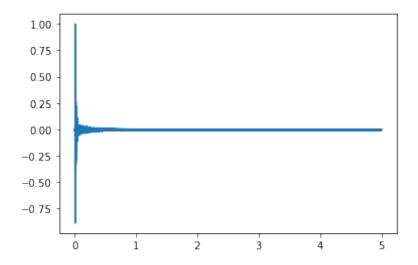


Рис. 2.1: Визуализация звука

```
1 tr = resp.make_spectrum()
```

2 tr.plot()

Листинг 2.2: Спектр звука

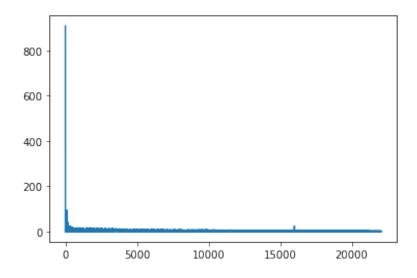


Рис. 2.2: Спектр звука

Рассмотрим передаточную функцию:

```
1 tr.plot()
```

thinkdsp.decorate(xscale='log', yscale='log')

Листинг 2.3: Визуализация звука

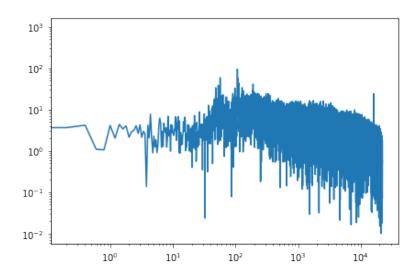


Рис. 2.3: Визуализация звука

Беру вторую запись с такой же частатой дескритизации:

```
wave = thinkdsp.read_wave('38849.wav')

wave = wave.segment(start=0.0)

wave.shift(-0.0)

wave.truncate(len(resp))

wave.normalize()

wave.plot()
```

Листинг 2.4: Загрузка звука

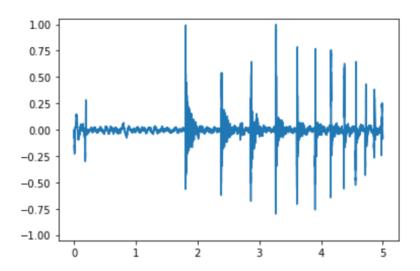


Рис. 2.4: Визуализация звука

Смотрим частоту дискретизации.

```
from pydub import AudioSegment
song = AudioSegment.from_mp3("stalbans_a_mono.wav")
song.frame_rate
Листинг 2.5: Частота дискретизации 1
song2 = AudioSegment.from_mp3("38849.wav")
song2.frame_rate
Листинг 2.6: Частота дискретизации 2
Оба звука имеют частоту дискретизации 96000.
Теперь мы вычисляем ДПФ.
```

spectr = wave.make_spectrum()

Листинг 2.7: Спектр звука

Обрежем запись до той же длины, что и импульсная характеристика:

len(spect.hs), len(tr.hs)

Листинг 2.8: Длина записей

Длины совпадают и равны (240001, 240001).

spectr.fs

Листинг 2.9: Длина первой записи

1 tr.fs

Листинг 2.10: Длина второй записи

Массивы значений совпадают и равны array([0., 0.2, 0.4, ..., 47999.6, 47999.8, 48000.]).

Мы можем умножить в частотной области и преобразовать обратно во временную область.

```
1 out = (spectr * tr).make_wave()
2 out.normalize()
```

Листинг 2.11: Перемножение

Рассмотрим сравнение оригинальной и преобразованной записи:

1 wave.plot()

Листинг 2.12: Визуализация оригинального звука

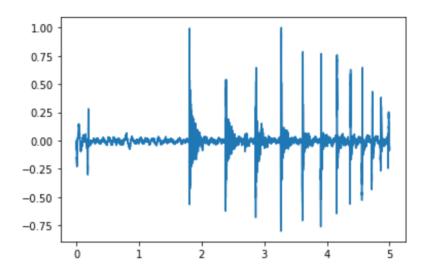


Рис. 2.5: Визуализация оригинального звука

1 out.plot()

Листинг 2.13: Визуализация преображённого звука

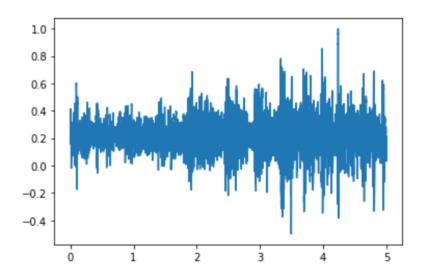


Рис. 2.6: Визуализация преображённого звука

Теперь, когда мы распознаем эту операцию как свёртку, мы можем вычислить ее с помощью метода convolve:

```
convolved2 = wave.convolve(resp)
```

Листинг 2.14: Моделирование при помощи convolve

convolved2.normalize()

³ convolved2.make_audio()

Глава 3

Выводы

Во время выполнения лабораторной работы получены навыки работы с теорией сигналов и систем, а также применения теоремы свёртки, характеризуя линейные, инвариантные во времени системы.