# Phân tích trong miền thời gian

## Đáp ứng xung

- Xem các hệ thống tuyến tính và bất biến thời gian (LTI)
- Đáp ứng xung: là tín hiệu ra của hệ thống khi tín hiệu vào là xung lực đơn vị.

$$x(n) = \partial(n)$$
  $H$   $y(n) = h(n)$ 

#### Chia hệ thống làm 2 loại:

- HT có đáp ứng xung lâu vô hạn (Infinite Impulse Response -IIR)
- HT có đáp ứng xung lâu hữu hạn (Finite Impulse Response – FIR)

## Tổng nhân chập

- Nếu tín hiệu vào là x(n) nói chung, không phải là tín hiệu xung lực đơn vị, thì tín hiệu ra y(n) = ?
- Phát biểu tín hiệu vào x(n) theo các xung lực ∂(n)

$$x(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) \partial(n-k)$$

$$x(n_0) = x(k)\partial(n_0 - k)$$

xem x(n) là tín hiệu vào ở hệ thống có đáp ứng xung là h(n).

$$y(n) = H[x(n)] = H[\sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)\partial(n-k)]$$

Nếu HT tuyến tính:

$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) H[\partial(n-k)]$$

Nếu HT bất biến thời gian:

$$H[\partial(n-k)]=h(n-k)$$

$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k)$$

Đối với tín hiệu tương tự, tích phân nhân chập là:

$$x_1(t) * x_2(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x_1(t') x_2(t-t') dt'$$

Do đó, kết quả trên được gọi là tổng nhân chập.

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

- ➤ Nếu biết được đáp ứng xung của hệ thống, ta có thể tính được tín hiệu ra đối với tín hiệu vào x(n) bất kỳ.
- ➤ Đáp ứng xung là đặc trưng thời gian của hệ thống LTI.

## Tính tổng nhân chập

- 1. x(n) và h(n) cho trước, ta chuyển sang thời gian tạm k, tức có h(k) và x(k).
- 2. Tạo h(-k): lấy đối xứng qua trục đứng hoặc lấy ảnh gương
- 3. Thêm thông số trượt n để dịch chuyển h(-k), tức tạo ra h(n-k)
  - n > 0: h(n-k) trượt về phải
  - n < 0: h(n-k) trượt về trái</li>

Bắt đầu từ n = 0 để tính y(0), ...

 4. Cho n lần lượt là 1, 2, 3, ... -1, -2, -3, ... để tính y(n)

Ví dụ: cho h(n) = [0, 1, 2, 1, -1, 0]x(n) = [0, 1, 2, 3, 1, 0]

## Đặc tính của tổng nhân chập

1. Hoán vị y(n) = x(n) \* h(n) = h(n) \* x(n)

#### 2. Tính phối hợp

Hai hệ thống mắc nối tiếp có thể thế bằng đáp ứng xung nhân chập của 2 đáp ứng xung kia.

#### 3. Tính phân bố

Hai hệ thống mắc song song có thể thế bằng một hệ thống có đáp ứng xung bằng tổng 2 đáp ứng xung kia.

## Một vài ví dụ tính đáp ứng xung

- VD1: cho y(n), t(nh h(n))y(n) = 1.5 y(n-1) - 0.85 y(n-2) + 2x(n)
- VD2: cho h(n), t(nh y(n)) $h(n) = a h(n-1) + \partial(n)$

## Sự ổn định của hệ thống

 Tiêu chí của sự ổn định: nếu tín hiệu vào là hữu hạn về biên độ thì tín hiệu ra cũng hữu hạn về biên độ.

Tức: 
$$|x(n)| \le Mx \le \infty$$
 thì  $|y(n)| \le My \le \infty$ 

Điều kiện để hệ thống ổn định

$$|y(n)| \le My \le \infty$$

$$|y(n)| = |\sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k)| \le \sum_{k=-\infty}^{\infty} |x(k)| |h(n-k)|$$

Với |x(n)|≤ ∞, để y(n) hữu hạn về biên độ thì

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(n-k)| < \infty$$

Tức 
$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| < \infty$$

Tổng trị tuyệt đối của đáp ứng xung ở mọi thời điểm phải < ∞

### Giới thiệu lọc phi đệ qui và lọc đệ qui

- Lọc số: tác động lên tín hiệu số vào khiến phổ tần số (phổ biên độ, phổ pha) của tín hiệu số ra khác với tín hiệu số vào.
- Lọc số cũng phân gồm 4 loại lọc như lọc tương tự.
- Nếu xét từ phương trình hiệu số hay về cấu trúc của lọc thì ta chia làm hai loại lọc: lọc phi đệ qui và lọc đệ qui.
- Lọc phi đệ qui: lọc mà tín hiệu ra chỉ phụ thuộc vào tín hiệu vào
  - $y(n) = \sum_{k=-N}^{N} b_k x(n-k)$ , với  $b_k$ : hệ số lọc, cũng chính là đáp ứng xung ở thời điểm tương ứng.

 $Vi d\mu: y(n) = 1/5[x(n+2)+x(n+1)+x(n)+x(n-1)+x(n-2)]$ 

Lọc đệ qui

$$y(n) = \sum_{k=1}^{M} a_k y(n-k) + \sum_{k=-N}^{N} b_k x(n-k)$$

- Ở lọc đệ qui, tín hiệu ra phụ thuộc tín hiệu vào ở mọi thời điểm và cả tín hiệu ra trước đó, tức hệ thống có hồi tiếp.
- Nếu hệ số ak = 0 ta có phương trình của lọc phi đệ qui.
- Ví dụ:
  - y(n) = 1.5y(n-1) 0.5y(n-2) + 0.5x(n-3)

## Liên hệ giữa lọc đệ qui và lọc phi đệ qui

- VD1: chứng tỏ lọc PĐQ
  y(n) = 1/5[x(n+2)+x(n+1)+x(n)+x(n-1)+x(n-2)]
  tương đương với lọc ĐQ
  y(n) = y(n-1) + 0,2[x(n+2) x(n-3)]
  - VD2: cho lọc ĐQ
    y(n) = 1,5 y(n-1) 0,85 y(n-2) + x(n)
    Tìm lọc PĐQ tương đương