

Tema 05: Correlación de señales

Análisis de señales



Marco Teran

Escuela de Ciencias exactas e Ingeniería
Universidad Sergio Arboleda

2018II

OUTLINE

1 Sistemas de tiempo discreto

- Ejemplos de sistemas discretos en el tiempo
- Clasificación de los sistemas
 - Sistemas discretos con memoria y sin memoria
 - Sistemas invariantes y variantes en el tiempo
 - Sistemas causales y no causales
 - Sistemas estables e inestables
 - Sistemas lineales y no lineales de tiempo discreto

2 Respuesta de un sistema LTI de tiempo discreto

- Respuesta de un sistema LTI al impulso unitario
- Respuesta de un sistema LTI a una entrada arbitraria

3 Convolución

- Integral de convolución
- Suma de convolución
- Operación de la convolución
 - Duración de la suma de convolución
- Propiedades de la suma de convolución
- Ejemplos de convolución

4 Correlación de señales

- Correlación cruzada de señales tiempo continuo
- Autocorrelación de señales tiempo continuo

CORRELACIÓN DE SEÑALES

La correlación, aunque es una operación parecida, tiene una gran cantidad de aplicaciones por el tipo de resultado que ella arroja. Discriminación de señales. Ejemplos:

- La estimación de retardos en radar y sonar
- La detección y sincronización en comunicaciones digitales
- El control predictivo de máquinas y procesos
- El reconocimiento de patrones, con aplicaciones en procesamiento de voz y de imágenes
- Estimación espectral
- Identificación de sistemas

Son dos señales $x[n]$ y $y[n]$ las que deseamos comparar.

PROBLEMA RADAR



Radar

Se entiende por **RADAR** (*ing.* RAdio Detection And Ranging) un sistema de radiodetección y radiolocalización. Los sistemas de radar tienen dos funciones principales

- 1 Detectar los blancos.
- 2 Localizar estos blancos por medio de coordenadas.

La localización del blanco se hace por terminación de sus coordenadas polares. Es preciso:

- Determinar la distancia Radar—Blanco
- Determinar la dirección del blanco con respecto al radar.

PROBLEMA RADAR

En un radar de vigilancia (2D) la indicación de dirección es únicamente acimutal, y no de altitud (*cenital*).

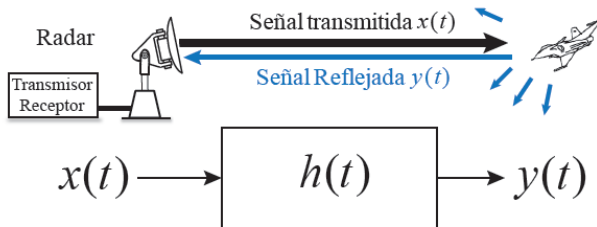


Figura 1: Modelo básico del sistema radar.

Para determinar la distancia R es preciso medir el tiempo t_{ret} de ir y volver de un impulso de energía electromagnética.

$$R = \frac{c_0 t_{ret}}{2} \quad (1)$$

Donde c_0 = Velocidad de propagación de la onda electromagnética ($c_0 = 3 \cdot 10^8$ m/s)

PROBLEMA RADAR

Para determinar la distancia R es preciso medir el tiempo t_{ret} de ir y volver de un impulso de energía electromagnética.

$$R = \frac{c_0 t_{ret}}{2} \quad (2)$$

Donde, c_0 — Velocidad de propagación de la onda electromagnética ($c_0 = 3 \cdot 10^8 \text{ m/s}$).

- La medición de la distancia se reduce a la medición del tiempo de retardo de la señal. Tenemos dos señales:

- $x(t)$ - versión de la señal a transmitir.
- $y(t)$ - Versión de la señal recibida en la salida

Si existe un blanco en la *línea de vista* del radar, entonces:

- $y(t)$ será una versión retardada de la señal transmitida: $x(t - t_{ret})$ reflejada desde el blanco
- Estará muy atenuada
- Estará contaminada con ruido blanco gaussiano aditivo (AWGN).

Podemos representar la secuencia recibida como:

$$y(t) = \alpha x(t - t_{ret}) + w(t)$$

Donde, α — factor de atenuación (pérdida de potencia por la propagación, difracción y absorción en el blanco). (t) — es el retardo de la señal. $w(t)$ — ruido blanco gaussiano aditivo.

CORRELACIÓN CRUZADA DE SEÑALES TIEMPO CONTINUO

Se le conoce como a la secuencia $r_{xy}(\tau)$

$$r_{xy}(\tau) = x(t) \oplus y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)y(t-\tau) dt \quad (3)$$

Donde, τ — desplazamiento en el tiempo o retardos; xy — subíndice de correlación cruzada.

El restado $\tau \in \mathbb{R}$.

Es posible hallar $r_{xy}(\tau)$ mediante,

$$r_{xy}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t+\tau)y(t) dt$$

CORRELACIÓN CRUZADA DE SEÑALES TIEMPO CONTINUO

Si se invierte tenemos que:

$$r_{yx}(\tau) = y(t) \oplus x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} y(t)x(t - \tau) dt \quad (4)$$

La correlación no es una operación conmutativa.

$$r_{xy}(\tau) \neq r_{yx}(\tau)$$

porque,

$$r_{yx}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} y(t + \tau)x(t) dt$$

Al comparar las las ecuaciones de $r_{xy}(\tau)$ y $r_{yx}(\tau)$ obtenemos la relación:

$$r_{xy}(\tau) = r_{yx}(-\tau) \quad (5)$$

Las similitudes con la convolución son evidentes.

$$r_{xy} = x(t) \oplus y(t) = x(t) * y(-t) \quad (6)$$

AUTOCORRELACIÓN DE SEÑALES TIEMPO CONTINUO

Se considera un caso especial de la correlación cruzada cuando $x[n] = y[n]$ entonces se dice que us una copia de si misma retardada l muestras y se denota:

$$r_{xx}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)x(t - \tau) dt \quad (7)$$

que es lo mismo que,

$$r_{xx}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t + \tau)x(t) dt \quad (8)$$

CORRELACIÓN CRUZADA DE SEÑALES TIEMPO DISCRETO

Se le conoce como a la secuencia $r_{xy}[l]$

$$r_{xy}[l] = x[n] \oplus y[n] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]y[n-l] \quad (9)$$

Donde, l — desplazamiento en el tiempo o retardos; xy — subíndice de correlación cruzada.

El restardo $l \in \mathbb{Z}$.

Se dice que se desplaza l unidades a la derecha si l es positivo y se desplaza l unidades a la izquierda si l es negativo.

Es posible hallar $r_{xy}[l]$ mediante,

$$r_{xy}[l] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n+l]y[n]$$

CORRELACIÓN DE SEÑALES PERIÓDICAS TIEMPO DISCRETO

Se considera un caso especial de dos señales periódicas $x[n]$ y $y[n]$, con periodo total de ambas N :

$$r_{xy}[l] = \sum_{n=\langle N \rangle} x[n]y[n-l] \quad (10)$$

para el caso de la autocorrelación,

$$r_{xx}[l] = \sum_{n=\langle N \rangle} x[n]x[n-l] \quad (11)$$

CORRELACIÓN CRUZADA DE SEÑALES TIEMPO DISCRETO

Si se invierte tenemos que:

$$r_{yx}[l] = y[n] \oplus x[n] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} y[n]x[n-l] \quad (12)$$

La correlación no es una operación conmutativa.

$$r_{xy}[l] \neq r_{yx}[l]$$

porque,

$$r_{yx}[l] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} y[n+l]x[n]$$

Al comparar las las ecuaciones de r_{xy} y r_{yx} obtenemos la relación:

$$r_{xy}[l] = r_{yx}[-l] \quad (13)$$

Las similitudes con la convolución son evidentes.

$$r_{xy}[l] = x[n] \oplus y[n] = x[n] * y[-n] \quad (14)$$

AUTOCORRELACIÓN DE SEÑALES TIEMPO DISCRETO

Se considera un caso especial de la correlación cruzada cuando $x[n] = y[n]$ entonces se dice que us una copia de si misma retardada l muestras y se denota:

$$r_{xx}[l] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]x[n-l] \quad (15)$$

que es lo mismo que,

$$r_{xx}[l] = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n+l]x[n] \quad (16)$$

Propiedades de la autocorrelación:

- La función de autocorrelación es una señal real y par $r_{xx}(\tau) = r_{xx}(-\tau)$
- El valor máximo de la función de autocorrelación ocurre en un retardo τ y $l = 0$
 $|r_{xx}[l]| \leq r_{xx}[0]$
- Si $x(t)$ es periódica, entonces la función de auto-correlación es periódica.