第二章 同态信号处理

2.1 引言

●加性组合信号:

$$x(n) = x_1(n) + x_2(n)$$
$$X(\omega) = X_1(\omega) + X_2(\omega)$$

- •加性组合信号的分离方法:
 - 。线性滤波器
 - 维纳滤波器或卡尔曼滤波器

乘性组合信号: $x(n) = x_1(n) \times x_2(n)$

- •实际应用中存在不是加性组合的信号:
 - 例子1: 图象的模型



$$x(u, v) = x_i(u, v) \times x_r(u, v)$$

其中:

x(u, v): 图象信号

 $x_i(u, v)$: 照度图

 $x_r(u, v)$: 反射图

卷积组合信号: $x(n) = x_1(n)*x_2(n)$

例子2: 混响环境中的声音信号

$$x(n) = s(n) + \sum_{k=1}^{M} \alpha_k s(n - n_k) = s(n) * h(n)$$

其中:

$$h(n) = \delta(n) + \sum_{k=1}^{M} \alpha_k \delta(n - n_k)$$

x(n): 得到的声音信号

s(n): 真实的声音信号

 n_k : 第k个回波信号相对于真实信号的时延

 α_k : 第k个回波信号的反射系数

- ●分离非加性信号的意义:
 - 对图象信号要压缩照度图的动态范围,同时 拉伸反射图的动态范围。

$$x(u, v) = x_i(u, v) \times x_r(u, v)$$

对混响环境中的声音信号要恢复出真实的声音信号。

$$x(n) = s(n) + \sum_{k=1}^{M} \alpha_k s(n - n_k) = s(n) * h(n)$$

- 问题:
 - 怎样分离非加性组合的信号?
- 分离非加性组合信号的可能方法:
 - 根据问题特性寻找新的方法。
 - 将非加性组合信号转化为加性组合信号,用加性组合信号的分离方法处理后再转化为原来的信号。
- 研究代表性的问题:
 - 分离乘性组合信号: $x(n) = x_1(n) \times x_2(n)$
 - 分离卷积组合信号: $x(n) = x_1(n) * x_2(n)$

问题的分析:

• 乘性组合信号转化为加性组合信号的可能性: $x(n) = x_1(n) \times x_2(n)$

$$\ln[x(n)] = \ln[x_1(n)] + \ln[x_2(n)]$$

$$L\{\ln[x(n)]\} = L\{\ln[x_1(n)]\} + L\{\ln[x_2(n)]\}$$

$$x'_1(n) = \exp\{L[\ln[x_1(n)]]\}$$

$$x_2'(n) = \exp\{L[\ln[x_2(n)]]\}$$

问题的分析:

●卷积组合信号转化为加性组合信号的可

能性:
$$x(n) = x_1(n) * x_2(n) \ X(z) = X_1(z) \times X_2(z)$$

 $\ln[X(z)] = \ln[X_1(z)] + \ln[X_2(z)]$
 $Z^{-1}\{\ln[X(z)]\} = Z^{-1}\{\ln[X_1(z)]\} + Z^{-1}\{\ln[X_2(z)]\}$
 $\Rightarrow \hat{x}(n) = \hat{x}_1(n) + \hat{x}_2(n)$
 $L\{\hat{x}(n)\} = L\{\hat{x}_1(n)\} + L\{\hat{x}_2(n)\}$
 $x'_1(n) = Z^{-1}\{\exp\{Z[L[\hat{x}_1(n)]\}\}$

问题的分析:

●综合乘性组合信号和卷积组合信号的分 离方法:

$$x(n) = x_{1}(n) \times x_{2}(n)$$

$$x(n) = x_{1}(n) * x_{2}(n)$$

$$ln[x(n)] = ln[x_{1}(n)] + ln[x_{2}(n)]$$

$$\Rightarrow \hat{x}(n) = \hat{x}_{1}(n) + \hat{x}_{2}(n)$$

$$L\{ln[x(n)]\} = L\{ln[x_{1}(n)]\} + L\{ln[x_{2}(n)]\} \quad L\{\hat{x}(n)\} = L\{\hat{x}_{1}(n)\} + L\{\hat{x}_{2}(n)\}$$

$$x_{1}(n) = exp\{ln[x_{1}(n)]\}$$

$$x_{1}(n) = Z^{-1}\{exp\{Z[\hat{x}_{1}(n)]\}\}$$

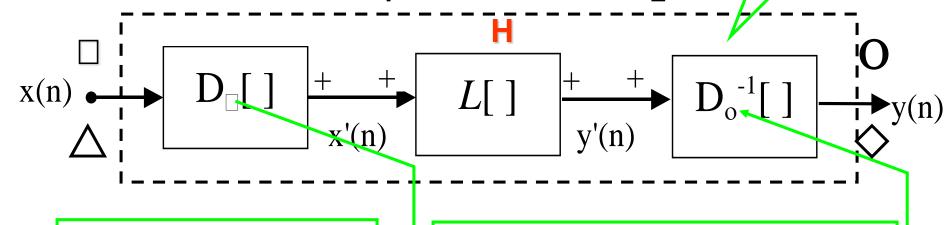
2.2 同态信号处理的规范形式和广义叠加原理

同态信号处理的基本概念:

• 同态系统的规范形式:

同态系统

$$\mathbf{x}(\mathbf{n}) = [\mathbf{C}1 \triangle \mathbf{x}_1(\mathbf{n})] \square [\mathbf{C}2 \triangle \mathbf{x}_2(\mathbf{n})]$$



运算□的特征系统

运算O的特征系统的逆系统

$$D_{\square}[x(n)] = D_{\square}[x_1(n) \square x_2(n)] = D_{\square}[x_1(n)] + D_{\square}[x_2(n)] = x_1'(n) + x_2'(n)$$

$$y'(n) = L[x'(n)] = L[x_1'(n) + x_2'(n)] = L[x_1'(n)] + L[x_2'(n)] = y_1'(n) + y_2'(n)$$

$$y(n) = D_o^{-1}[y'(n)] = D_o^{-1}[y_1'(n) + y_2'(n)] = D_o^{-1}[y_1'(n)] \odot D_o^{-1}[y_2'(n)]$$

●广义叠加原理:

■ 线性系统:

$$L[x_1(n) + x_2(n)] = L[x_1(n)] + L[x_2(n)]$$

 $L[c \times x(n)] = c \times L[x(n)]$, c为一常数

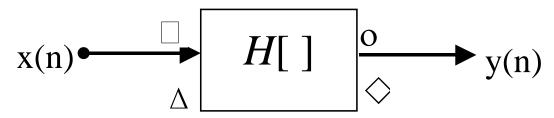
■ 定义:满足以下条件的系统*H*称之为符合广义叠加原理:

$$H[x_1(n) \square x_2(n)] = H[x_1(n)] \cap H[x_2(n)]$$

 $H[c\triangle x(n)] = c \diamondsuit H[x(n)]$

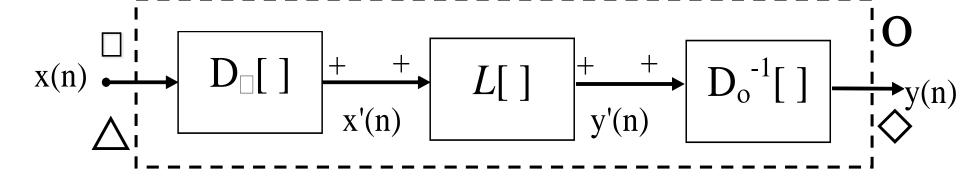
同态信号处理的基本概念:

- ●同态系统:
 - ■满足广义叠加原理的系统即为*同态系统*,其 一般表示形式为:



■注意: **H**中运算□的特征系统和运算O的特征系统的逆系统必须是一一映射的。

2.3 乘法同态系统



• 乘性组合信号的一般形式:

$$\mathbf{x}(\mathbf{n}) = [\mathbf{x}_1(\mathbf{n})]^{\alpha} \times [\mathbf{x}_2(\mathbf{n})]^{\beta}$$

□: 乘法运算

 \triangle : 指数运算

● 运算 的特征系统D_×[]: 复对数

$$ln[x(n)] = \alpha ln[x_1(n)] + \beta ln[x_2(n)]$$

$$L\{In[x(n)]\} = L\{\alpha In[x_1(n)]\} + L\{\beta In[x_2(n)]\}$$

● 运算O的特征系统的逆系统Dx-1[]: 复指数

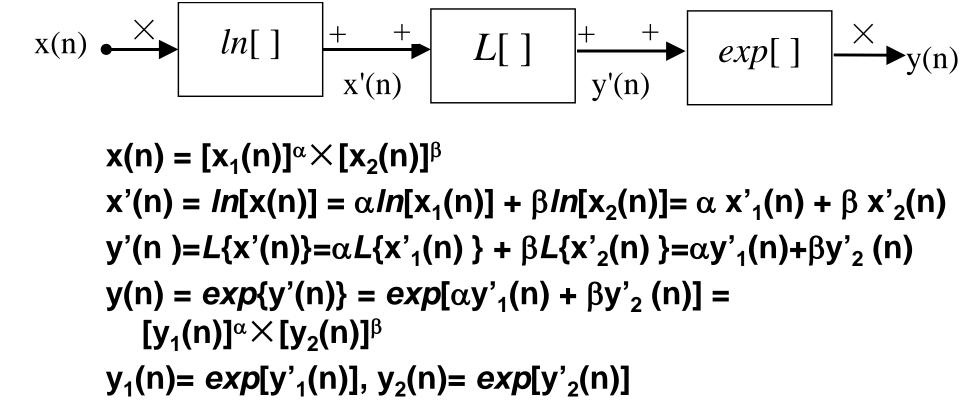
O: 乘法运算

◇: 指数运算

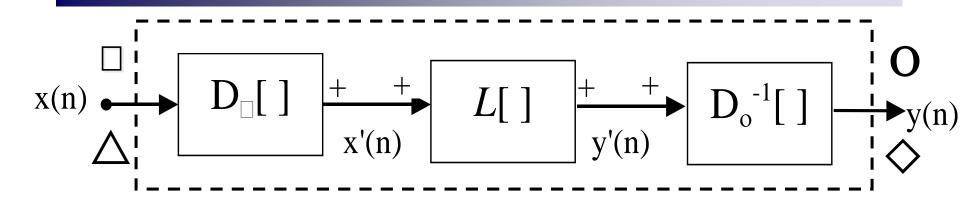
 $H[x_1(n) \square x_2(n)] = H[x_1(n)] \cap H[x_2(n)] H[c \triangle x(n)] = c \diamondsuit H[x(n)]$

乘法同态系统:

●乘法同态系统的一般形式:



2.4 卷积同态系统

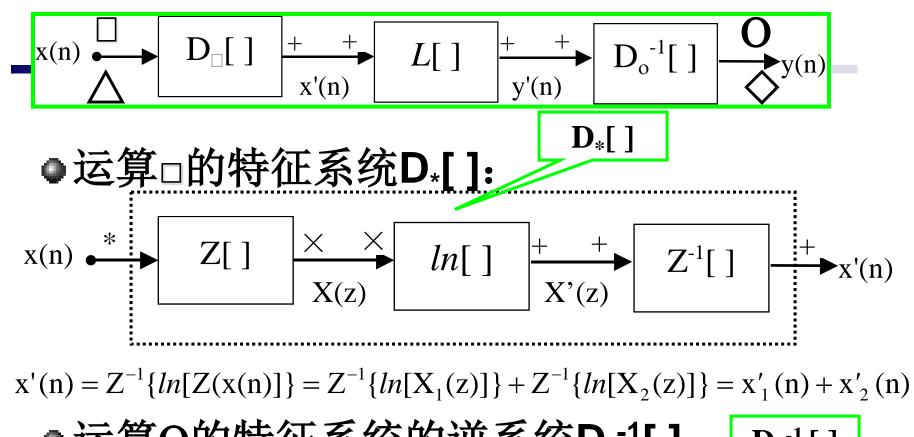


●卷积组合信号的一般形式:

$$x(n) = x_1(n) * x_2(n)$$

□: 卷积运算—"*"

O: 卷积运算—"*"

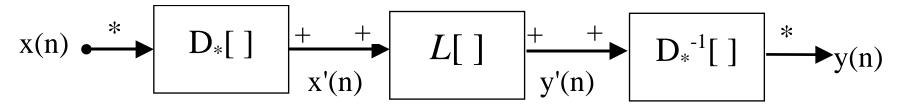


●运算O的特征系统的逆系统**D**_{*}-¹[]:___ D_{*}-¹[]

$$y(n) = Z^{-1}\{exp[Z(y'(n)]\} = Z^{-1}\{exp[Y_1'(z)] \times exp[Y_2'(z)]\} = y_1(n) * y_2(n)$$

$H[x_1(n) \square x_2(n)] = H[x_1(n)] \cap H[x_2(n)] H[c \triangle x(n)] = c \diamondsuit H[x(n)]$

●卷积同态系统的一般形式:



$$x(n) = x_1(n) * x_2(n)$$

$$x'(n) = Z^{-1}\{\ln[Z(x(n))]\} = Z^{-1}\{\ln[X_1(z)]\} + Z^{-1}\{\ln[X_2(z)]\} = x'_1(n) + x'_2(n)$$

$$y'(n) = L\{x'_1(n) + x'_2(n)\} = y'_1(n) + y'_2(n)$$

$$y(n) = Z^{-1}\{\exp[Z(y'(n))]\} = y_1(n) * y_2(n)$$

复倒谱

- ●图象的同态处理(乘法同态系统):
 - 问题的提出:对于图象信号,怎样压缩照度 图的动态范围,同时拉伸反射图提高对比度, 以改善图象的质量?

$$x(m, n) = x_i(m, n) \times x_r(m, n)$$

其中:

x(*m*, *n*): 图象信号

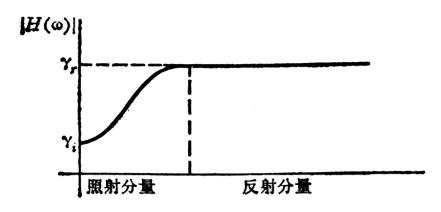
 $x_i(m, n)$: 照度图

 x_r (m, n): 反射图

• 利用乘法同态系统处理:

$$x(m, n) = x_i(m, n) \times x_r(m, n)$$

$$x'(m, n) = \ln[x(m, n)] = \ln[x_i(m, n)] + \ln[x_r(m, n)] = x'_i(m, n) + x'_r(m, n)$$



$$X'(\omega_{1}, \omega_{2}) = X'_{i}(\omega_{1}, \omega_{2}) + X'_{r}(\omega_{1}, \omega_{2})$$

$$L\{X'(\omega_{1}, \omega_{2})\} = \gamma_{i}X'_{i}(\omega_{1}, \omega_{2}) + \gamma_{r}X'_{r}(\omega_{1}, \omega_{2})$$

$$y'(m, n) = \gamma_{i}\ln[x_{i}(m, n)] + \gamma_{r}\ln[x_{r}(m, n)]$$

$$y(m, n) = \exp\{y'(m, n)\} = [x_{i}(m, n)]^{\gamma_{i}}[x_{r}(m, n)]^{\gamma_{r}}$$

线性系统

2019/9/15 23 *MMVCLAB*

- ●解混响(卷积同态系统):
 - 问题的提出: 怎样从混响信号中将真实的声音信号提取出来?

$$x(n) = s(n) + \alpha s(n - n_0) = s(n) * h(n)$$

其中:

$$h(n) = \delta(n) + \alpha \delta(n - n_0)$$

x(n): 得到的混响信号

s(n): 真实的声音信号

 n_0 : 回波信号相对于真实信号的时延

α: 回波信号的反射系数

利用卷积同态系统处理:

$$x(n) = s(n) + \alpha s(n - n_0) = s(n) * h(n)$$

运算*的特征系统

$$X(z) = S(z) \times H(z) = S(z) [1 + \alpha z^{-n_0}]$$

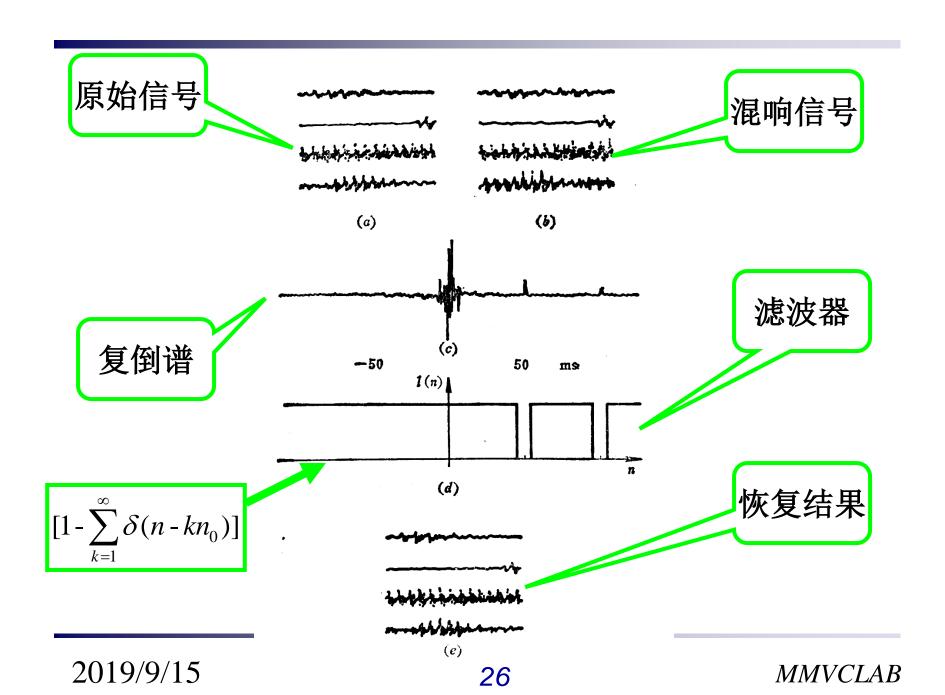
$$X'(z) = \ln[X(z)] = \ln[S(z)] + \ln[1 + \alpha z^{-n_0}]$$

$$x'(n) = s'(n) + h'(n)$$

$$x'(n) = s'(n) + h'(n)$$

$$h'(n) = \begin{cases} \sum_{k=1}^{\infty} (-1)^{k+1} \frac{\alpha^k}{k} \delta(n - kn_0), & n > 0 \\ 0, & n \le 0 \end{cases}$$

$$y'(n) = L[x'(n)] = x'(n) \times [1 - \sum_{k=1}^{\infty} \delta(n - kn_0)] = s'(n) \times [1 - \sum_{k=1}^{\infty} \delta(n - kn_0)]$$



2.5 复倒谱

卷积同态系统:

●卷积同态系统的一般形式:

$$x(n) \xrightarrow{*} D_{*}[] \xrightarrow{+} L[] \xrightarrow{+} y'(n) D_{*}^{-1}[] \xrightarrow{*} y(n)$$

$$ln[X(z)] = ln[|X(z)|] + j(arg[X(z)] + 2\pi k),$$

$$x(n) = x_1(n) * x_2(n)$$
 $k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3$

$$x'(n) = Z^{-1}\{ln[Z(x(n)]\} = Z^{-1}\{ln[X_1(z)]\} + Z^{-1}\{ln[X_2(z)]\} = x_1'(n) + x_2'(n)$$

$$y'(n) = L\{x'_1(n) + x'_2(n)\} = Z^{-1}\{ln[Y_1(z)]\} + Z^{-1}\{ln[Y_2(z)]\}$$

$$y(n) = Z^{-1}{exp[Z(y'(n))]} = y_1(n) * y_2(n)$$

怎么求?

复倒谱:

- 定义:
 - 序列x(n)的复倒谱定义为:

$$x'(n) = Z^{-1}\{In[Z(x(n))]\}$$

- 存在的问题:
 - 复对数的多值性问题:

$$In[X(z)] = In[|X(z)|] + j(arg[X(z)] + 2\pi k)$$
, $k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3$

■ X'(z)的解析性问题:

$$X'(e^{jw}) = In[|X(e^{jw})|] + j(arg[X(e^{jw})] + 2\pi k), k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3...$$

- 复对数的多值性问题的解决:
 - 问题的分析:

$$x'(n) = Z^{-1}\{In[X(z)]\}$$

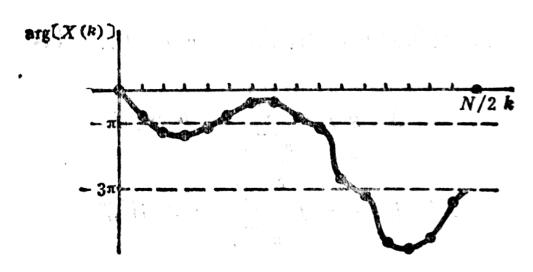
 $X'(z) = In[X(z)] = In|X(z)| + j(arg\{X(z)\} + 2k\pi),$
 $k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3 \dots$

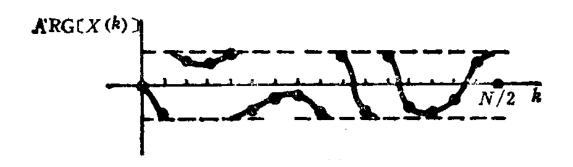
- 解决的方法:
 - ●按照一定的规则取一个幅角值,一般情况下取主值,即将幅 角对π取模得到的结果,令其为*ARG*{X(z)},则:

$$ARG\{X(z)\} = \left\langle \arg\{X(z)\} + 2k\pi \right\rangle_{\pi}$$
$$-\pi < ARG\{X(z)\} < \pi$$

ARG
$$\{X(z)\} = \langle \arg\{X(z)\} + 2k\pi \rangle_{\pi}$$

• 例子:





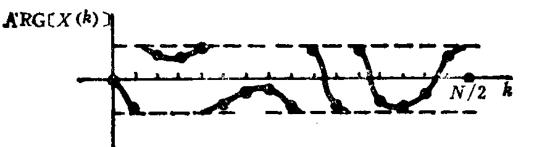


- X'(z)的解析性问题的解决:
 - 解析性问题的提出:

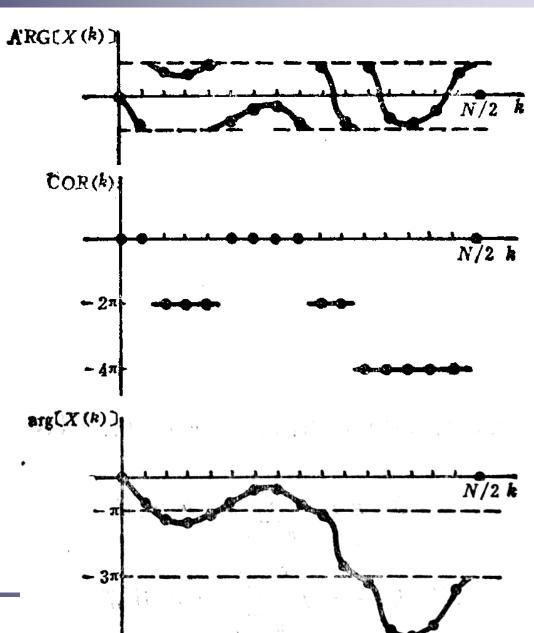
$$X'(z) = In[X(z)]$$

$$X'(e^{jw}) = In[|X(e^{jw})|] + jARG[X(e^{jw})]$$

- X'(z)为一个序列的Z变换的条件是X'(z)在其收敛域内为一解析函数(连续、可微)。
- ●一般要求x'(n)为一稳定的且是因果的序列,则X'(z)的收敛域包含单位圆,故X'(eiw)应为解析函数。
- ●从以上解决复对数的多值性的结果可以看出,至少有X'(eiw)的虚部是不连续的,因而存在X'(z)的解析性问题。



- 问题的分析:
 - ●X'(e^{jw}) = *In*| X (e^{jw}) | + j*ARG*[X (e^{jw})], 若要使 X'(e^{jw})解析, X'(e^{jw})的实部和虚部都要解析。
 - ●x(n)稳定,则X(z)的极点不在单位圆上,故只要X(z)在单位圆上无零点, X'(eiw)的实部解析。
 - ●当X'(eiw)的虚部为jARG[X (eiw)]时,X'(eiw)的虚部不解析。
- X'(eiw)的虚部不解析的解决方法:
 - ●根据jARG[X (eiw)]的特点,利用幅角可以加2kπ 复数值仍不变的特点,通过在不连续处选择适当的k值来使X'(eiw)成为连续函数(相当于在圆柱面上求幅角)。



2019/9/15

■ 例子:

VCLAB