

# UNIVERSIDADE FEDERAL RURAL DO SEMI-ÁRIDO (UFERSA) CENTRO MULTIDISCIPLINAR DE PAU DOS FERROS (CMPF) DEPARTAMENTO DE ENGENHARIAS E TECNOLOGIA (DETEC)

#### PROCESSAMENTO DIGITAL DE SINAIS

# Aula 06 Representação de Sistemas de Tempo Discreto

Prof.: Pedro Thiago Valério de Souza

UFERSA – Campus Pau dos Ferros

pedro.souza@ufersa.edu.br

## Introdução

- Implementação de um sistema de tempo discreto;
  - Algoritmo;
  - Estrutura de Hardware;
- Equação de diferenças de ordem N:

$$\sum_{k=0}^{N} a_k y [n-k] = \sum_{k=0}^{M} b_k x [n-k] \qquad a_0 = 1$$

$$y[n] + \sum_{k=1}^{N} a_k y [n-k] = \sum_{k=0}^{M} b_k x [n-k]$$

$$y[n] = -\sum_{k=1}^{N} a_k y [n-k] + \sum_{k=0}^{M} b_k x [n-k]$$

#### Operações básicas:

Deslocamento: 
$$y[n] \rightarrow y[n-k]$$
  
 $x[n] \rightarrow x[n-k]$   
Multiplicação:  $y[n-k] \rightarrow a_k y[n-k]$   
 $x[n-k] \rightarrow b_k x[n-k]$ 

Soma: 
$$\sum_{k=1}^{N} a_k y [n-k] \qquad \sum_{k=1}^{M} b_k x [n-k]$$

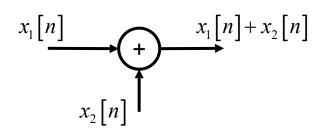
### Introdução

- Representação de sistemas de tempo discreto:
  - Diagrama de blocos;
  - Diagrama de fluxo;
- Supor que o sistema é causal.

### Representação em diagrama de blocos

Blocos elementares:

Soma:



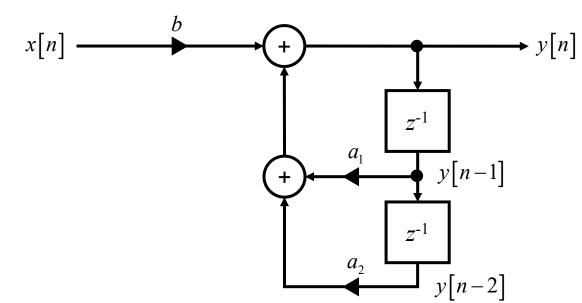
Multiplicação:

$$x[n] \xrightarrow{a} ax[n]$$

Deslocamento:

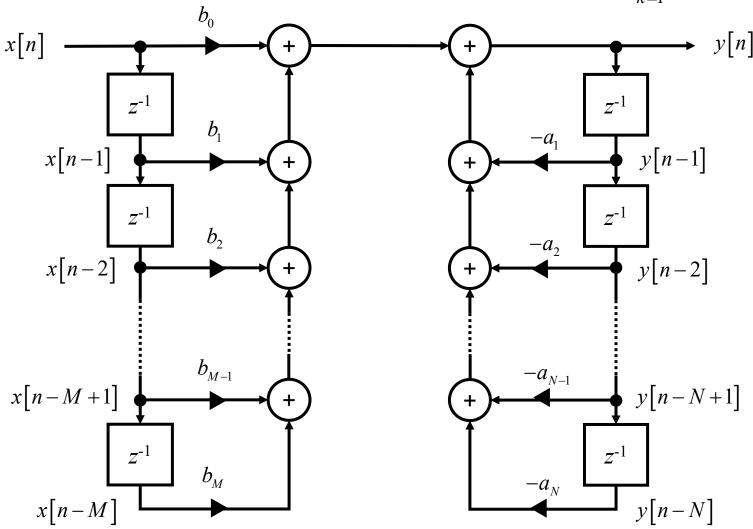
$$\begin{array}{c}
x[n] \\
X(z)
\end{array}
\qquad \begin{array}{c}
x[n-1] \\
z^{-1}X(z)
\end{array}$$

Exemplo 1: 
$$y[n] = a_1y[n-1] + a_2y[n-2] + bx[n]$$



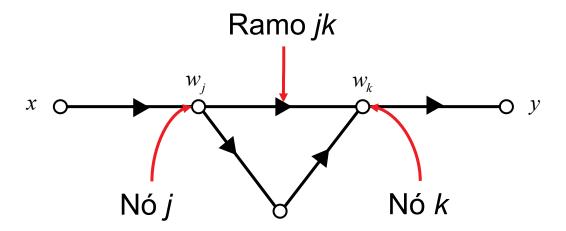
## Representação em diagrama de blocos

• Para uma equação diferenças genérica:  $y[n] = -\sum_{k=1}^{N} a_k y[n-k] + \sum_{k=0}^{M} b_k x[n-k]$ 

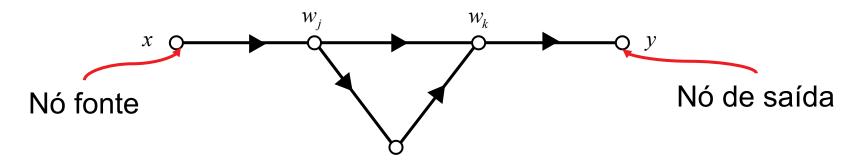


Existem outras formas para representar a mesma equação de diferenças.

Representação semelhante ao diagrama de blocos, porém mais simplificada.



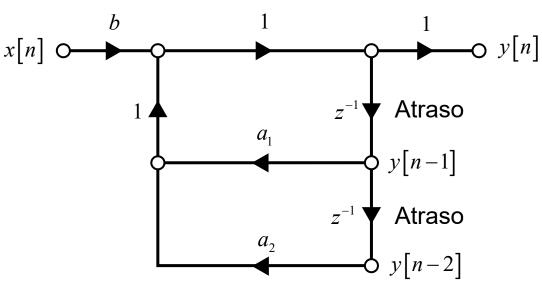
- Nó: Ponto de ligação;
- Para cada nó existe um valor associado;
- Ramo jk: ligação do nó j para o nó k, com direção indicada pela seta;
  - Cada ramo executa uma transformação sobre a entrada;
    - Ganho;
    - Deslocamento.



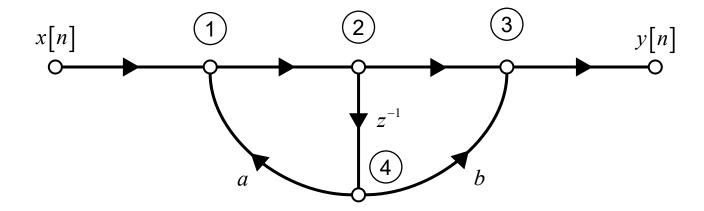
$$w_k[n] = \sum$$
 Saídas dos ramos que entram no nó  $k$ 

- Nó fonte: Nó em que não há ramos de entrada, apenas ramos de saída;
- Nó de saída: Nó que só possui ramos de entrada.

Exemplo 2: 
$$y[n] = a_1y[n-1] + a_2y[n-2] + bx[n]$$



#### Exemplo 3:

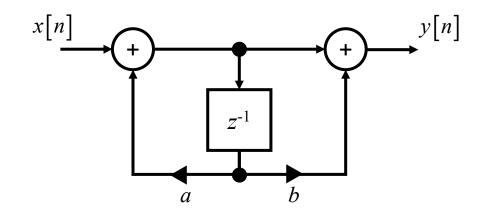


Resposta: 
$$y[n] = x[n] + bx[n-1] + ay[n-1]$$

9

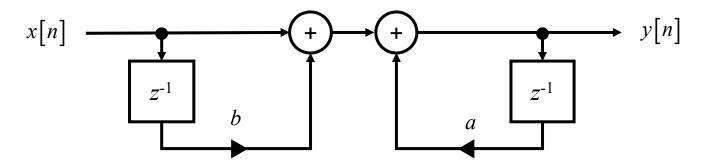
$$y[n] = x[n] + bx[n-1] + ay[n-1]$$

Diagrama de blocos (a partir do diagrama de fluxo):



Diagramas de blocos diferentes, mas que executam a mesma função.

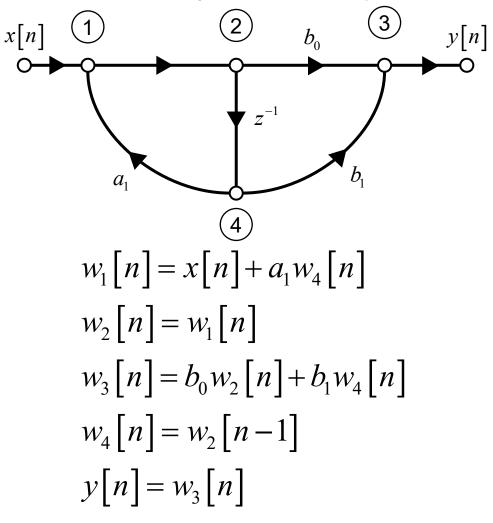
Diagrama de blocos (a partir da equação de diferença):



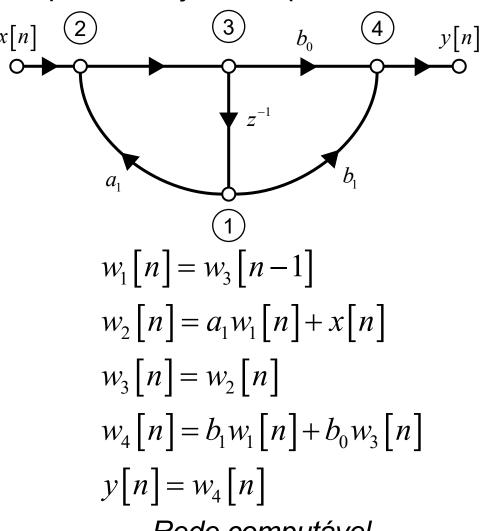
- Diagrama de Fluxo vs. Diagrama de Blocos:
  - Diagrama de Blocos:
    - Nós: Só podem ser pontos de ramificação;
    - Existe um bloco especial para somador;
  - Diagrama de Fluxo:
    - Nós: Podem ser pontos de ramificação ou somadores;
      - Várias saídas, uma entrada: Ramificação;
      - Uma saída, várias entradas: Somador;
    - Não há um bloco especial para somador;

### Sistemas computáveis

São sistemas em que a numeração dos nós permite que eles sejam computados em ordem.



Rede não computável



### Representação de Sistemas de Tempo Discreto

- Como representar um sistema de tempo discreto através de uma rede digital linear?
  - Variedades de configuração possíveis;
  - Diferentes complexidades computacionais;
    - Menos multiplicadores: operações mais rápidas;
    - Menos atrasos: menos requisitos de memória;
- Equação diferença:

$$y[n] = -\sum_{k=1}^{N} a_k y[n-k] + \sum_{k=0}^{M} b_k x[n-k] \begin{cases} a_k = 0 & \Rightarrow \text{ Sistema FIR} \\ a_k \neq 0 & \Rightarrow \text{ Sistema IIR} \end{cases}$$

### Representação de Sistemas IIR

- Formas de Implementação de Sistemas IIR:
  - Formas Diretas;
  - Formas Transpostas;
  - Estrutura em Cascata;
  - Estrutura em Paralelo.

Forma Direta: Implementa diretamente os coeficientes da função de sistema;

$$\sum_{k=0}^{N} a_k y [n-k] = \sum_{k=0}^{M} b_k x [n-k] \qquad a_0 = 1$$

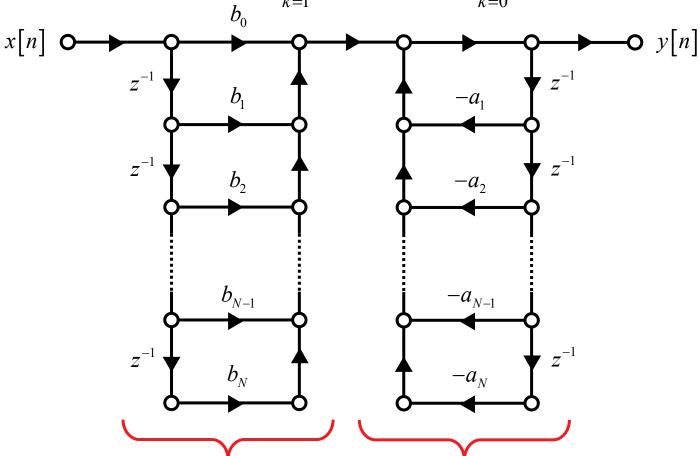
$$y[n] + \sum_{k=1}^{N} a_k y [n-k] = \sum_{k=0}^{M} b_k x [n-k]$$

$$Y(z) + Y(z) \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k} = X(z) \sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}$$

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$

15

• Forma Direta I:  $y[n] = -\sum_{k=1}^{N} a_k y[n-k] + \sum_{k=0}^{M} b_k x[n-k]$ 



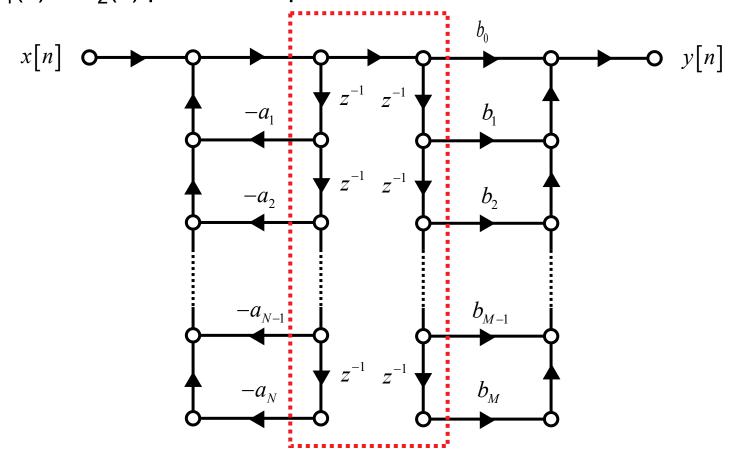
Polinômio dos Zeros  $H_1(z)$ 

Polinômio dos Polos  $H_2(z)$ 

Considerando: M = NForma Direta I

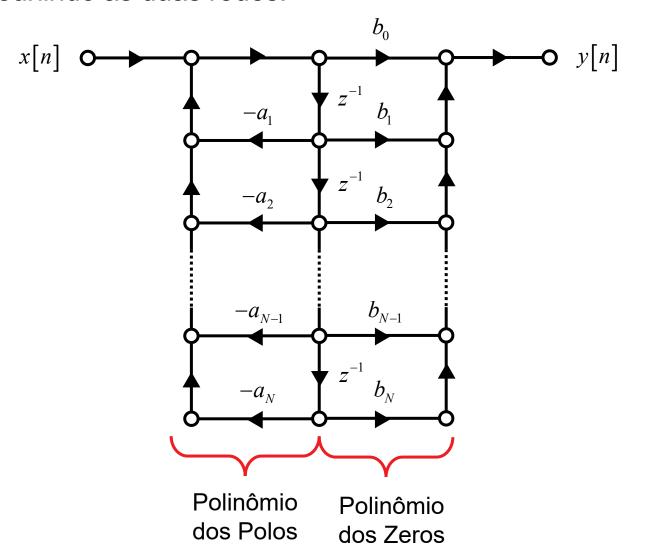
$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$

• Os sistemas  $H_1(z)$  e  $H_2(z)$  podem ser permutados:



Redes de atraso que podem ser unidas

Reunindo as duas redes:



Considerando: M = N

Forma Direta II

Implementação com menos elementos de atrasos

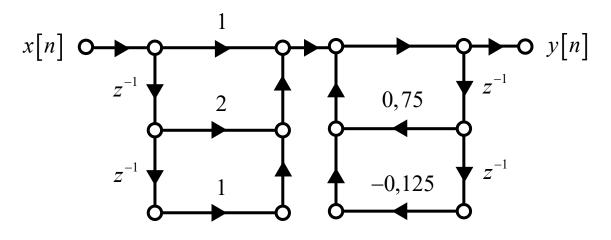
Forma canônica: Implementação que utiliza a menor quantidade possível de atrasos

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$

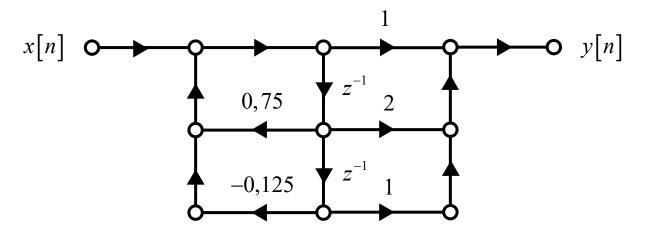
#### Exemplo 4:

$$H(z) = \frac{1 + 2z^{-1} + z^{-2}}{1 - 0,75z^{-1} + 0,125z^{-2}} = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}} \begin{cases} b_0 = 1 \\ b_1 = 2 \\ b_2 = 1 \end{cases} \quad a_1 = -0,75$$

#### Forma direta I:



#### Forma direta II:

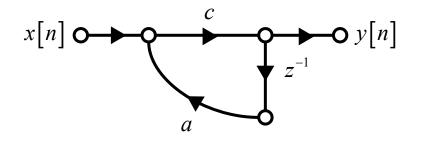


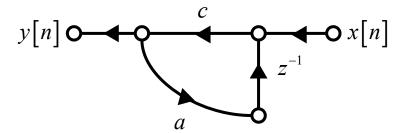
- 1) Inverter a direção de todos os ramos;
- 2) Trocar a entrada e saída de posição.

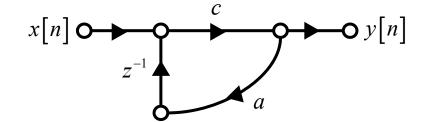


Função de Sistema permanece a mesma.

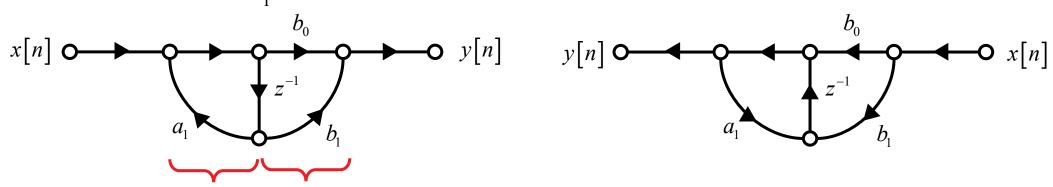
#### Exemplo 5:



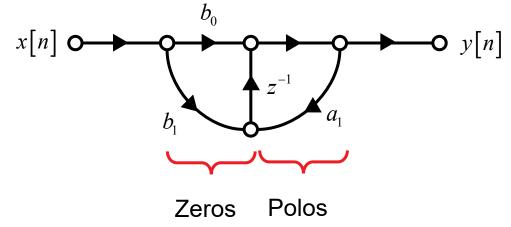




Exemplo 6: 
$$H(z) = \frac{b_0 + b_1 z^{-1}}{1 - a_1 z^{-1}}$$
 Forma direta II



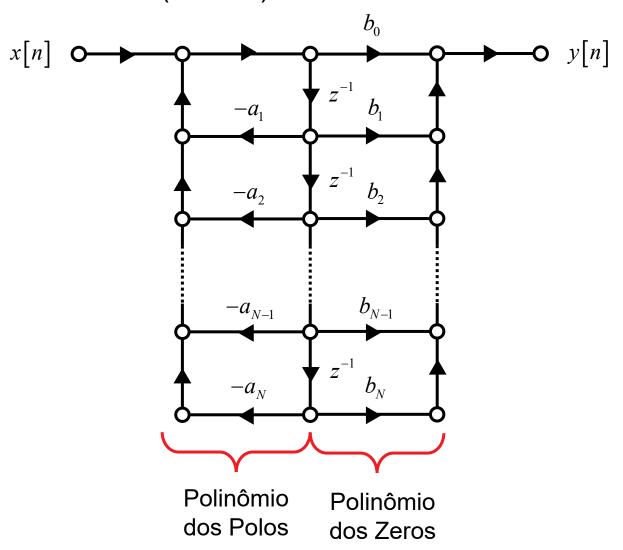
Polos Zeros



21

© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

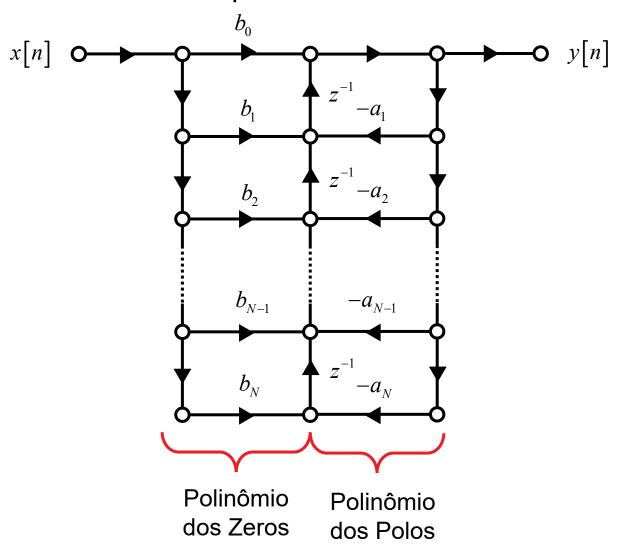
Forma Direta II (Normal):



$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$

22

Forma Direta II Transposta:



$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$

Ainda continua sendo uma forma canônica.

23

© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

- Fatoração da função transferência em fatores menores (tipicamente de 1º ou de 2º ordem);
- Vantagem: Melhora a implementação em sistemas em que é usado ponto fixo com poucos bits;
  - Quanto maior a ordem do polinômio, maior é o erro devido ao ponto fixo;

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}} = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M}}{1 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}} = \frac{b_0 \left(1 + b_1 / b_0 z^{-1} + \dots + b_M / b_0 z^{-M}\right)}{1 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}}$$

$$= b_0 \frac{\left(1 - d_1 z^{-1}\right) \left(1 - d_2 z^{-1}\right) \dots \left(1 - d_M z^{-1}\right)}{\left(1 - c_1 z^{-1}\right) \left(1 - c_2 z^{-1}\right) \dots \left(1 - c_N z^{-1}\right)}$$

$$= b_0 \frac{\prod_{k=1}^{M} 1 - d_k z^{-1}}{\prod_{k=1}^{N} 1 - c_k z^{-1}}$$

- Os polos/zeros reais podem ser agrupados em pares;
- Os polos/zeros complexos podem ser agrupados juntamente com seus complexos conjugados;



Termos de segunda ordem

$$H(z) = b_0 \prod_{k=1}^{\lfloor (N+1)/2 \rfloor} \frac{1 + \beta_{1k} z^{-1} + \beta_{2k} z^{-2}}{1 + \alpha_{1k} z^{-1} + \alpha_{2k} z^{-2}}$$

$$H_{k}(z) = \frac{1 + \beta_{1k}z^{-1} + \beta_{2k}z^{-2}}{1 + \alpha_{1k}z^{-1} + \alpha_{2k}z^{-2}} \qquad \qquad H(z) = \prod_{k=1}^{\lfloor (N+1)/2 \rfloor} H_{k}(z)$$

Os termos de 2º ordem podem ser implementados com as formas diretas.

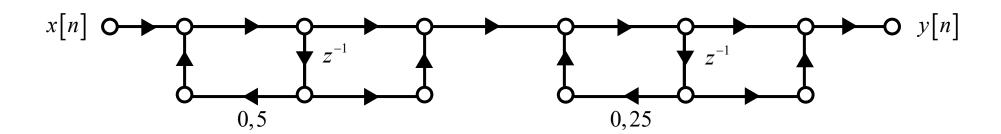
Exemplo 7: Sistema de ordem 6.

© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

26

Exemplo 8: 
$$H(z) = \frac{1 + 2z^{-1} + z^{-2}}{1 - 0,75z^{-1} + 0,125z^{-2}} = \frac{(1 + z^{-1})(1 + z^{-1})}{(1 - 0,5z^{-1})(1 - 0,25z^{-1})}$$

$$= \left(\frac{1 + z^{-1}}{1 - 0,5z^{-1}}\right) \left(\frac{1 + z^{-1}}{1 - 0,25z^{-1}}\right) \longrightarrow \text{Termos de primeira ordem}$$



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

27

#### **Estrutura Paralela**

- Soma da função de sistema em fatores menores (tipicamente de 1º ou de 2º ordem);
- Vantagem: Facilita a implementação de alguns filtros digitais;

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}} = \sum_{k=1}^{N} \frac{A_k}{1 - c_k z^{-1}} + C$$

Polos diferentes M = N se H(z) for entre si causal.

$$= \sum_{k=1}^{N_1} \frac{A_k}{1 - c_k z^{-1}} + \sum_{k=1}^{N_2} \frac{B_k \left(1 - e_k z^{-1}\right)}{\left(1 - d_k z^{-1}\right) \left(1 - d_k^* z^{-1}\right)} + C$$

Polos reais

Polos complexos, mas M = N se H(z) for agrupados (com seu conjugado)

causal.

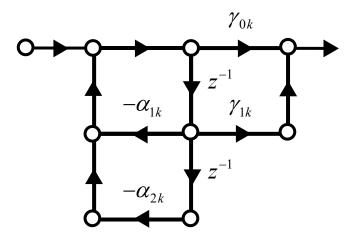
#### **Estrutura Paralela**

Agrupando os polos reais em pares e os complexos em conjugados:

$$H(z) = \sum_{k=1}^{\lfloor (N+1)/2 \rfloor} \frac{\gamma_{0k} + \gamma_{1k} z^{-1}}{1 + \alpha_{1k} z^{-1} + \alpha_{2k} z^{-2}} + C$$

$$H_{k}(z)$$

$$H_k(z)$$
 Forma direta II

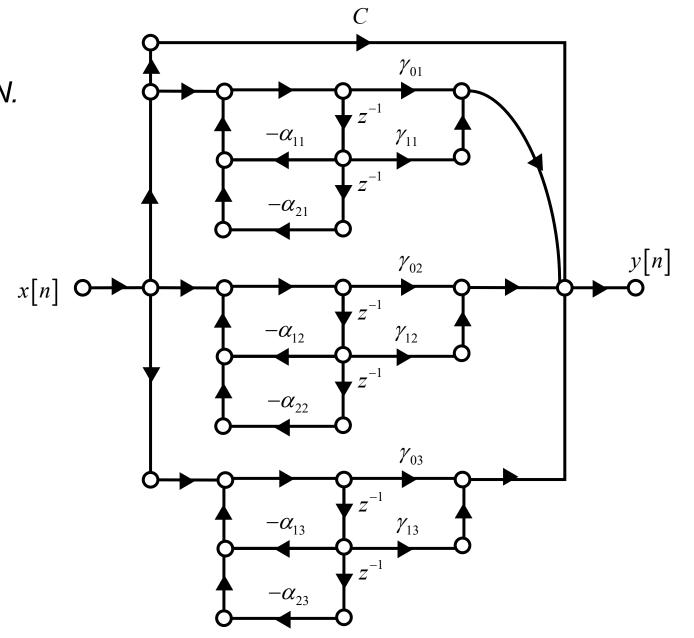


#### **Estrutura Paralela**

Exemplo 9: Sistema de ordem 6, com M = N.

$$H_{k}(z) = \frac{\gamma_{0k} + \gamma_{1k}z^{-1}}{1 + \alpha_{1k}z^{-1} + \alpha_{2k}z^{-2}}$$

$$H(z) = \sum_{k=1}^{3} H_k(z) + C$$



30

© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

### Representação para Sistemas FIR

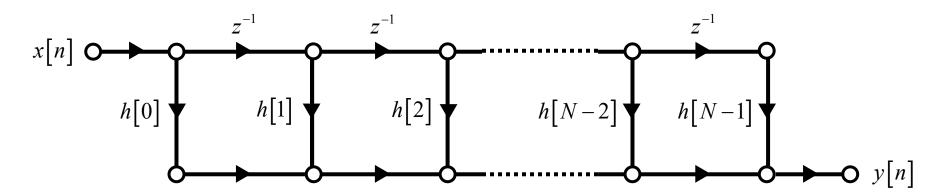
- Forma direta;
- Forma direta transposta;
- Forma em cascata;
- Estruturas para sistemas FIR com fase linear;

31

- Sistemas FIR → Reposta ao impulso com duração finita;
- Admitindo apenas sistemas causais:

$$h[n] = 0 \quad \begin{cases} n < 0 \\ n > N - 1 \end{cases} \quad \mathbf{y}[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k = -\infty}^{\infty} h[k] x[n - k] = \sum_{k = 0}^{N - 1} h[k] x[n - k]$$

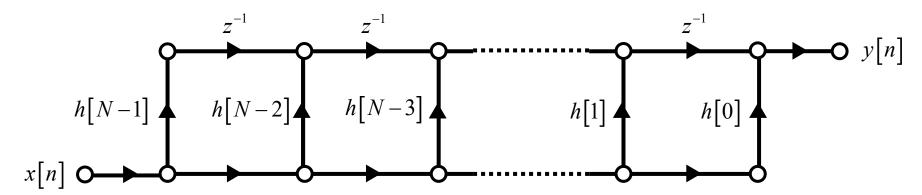
$$y[n] = \sum_{k=0}^{N-1} h[k]x[n-k] = h[0]x[n] + h[1]x[n-1] + \dots + h[N-1]x[n-N+1]$$



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

#### Forma Direta Transposta

Aplicar o teorema da transposição na forma direta:



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

33

#### Forma em Cascata

• Escrever a função de sistema como um produto de termos de primeira ou segunda ordem:

$$h[n] = 0 \quad \begin{cases} n < 0 \\ n > N - 1 \end{cases} \qquad H(z) = \sum_{n = -\infty}^{\infty} h[n] z^{-n} = \sum_{n = 0}^{N - 1} h[n] z^{-n}$$

$$= h[0] + h[1] z^{-1} + \dots + h[N - 1] z^{-(N - 1)}$$

$$= h[0] \left( 1 + \frac{h[1]}{h[0]} z^{-1} + \dots + \frac{h[N - 1]}{h[0]} z^{-(N - 1)} \right)$$

$$= h[0] \left[ (1 - c_1 z^{-1}) (1 - c_2 z^{-1}) \dots (1 - c_{N - 1} z^{-1}) \right]$$

$$= h[0] \left[ \prod_{i=1}^{N - 1} (1 - c_k z^{-1}) \right]$$

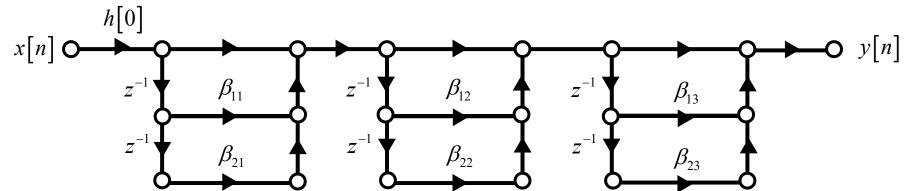
#### Forma em Cascata

$$H(z) = h[0] \left[ \prod_{k=1}^{N-1} \left( 1 - c_k z^{-1} \right) \right]$$

N impar 
$$\rightarrow H(z) = h[0] \prod_{k=1}^{(N-1)/2} (1 + \beta_{1k} z^{-1} + \beta_{2k} z^{-2})$$

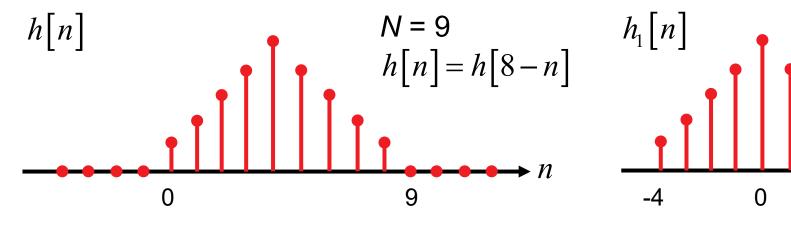
N par 
$$\rightarrow H(z) = h[0](1-\alpha z^{-1}) \prod_{k=1}^{(N-2)/2} (1+\beta_{1k}z^{-1}+\beta_{2k}z^{-2})$$

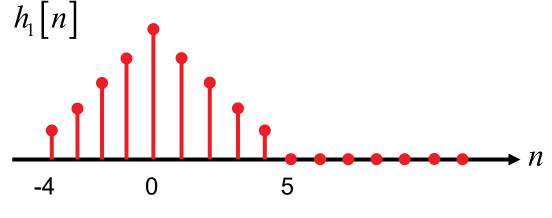
Exemplo 10: 
$$N = 7$$
  $H(z) = h[0](1 + \beta_{11}z^{-1} + \beta_{21}z^{-2})(1 + \beta_{12}z^{-1} + \beta_{22}z^{-2})(1 + \beta_{13}z^{-1} + \beta_{23}z^{-2})$ 



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

- Filtro FIR → É possível projetar de forma a terem fase linear;
- Condição para fase linear: h[n] = h[N-1-n]





$$h[n] = h_1[n-4]$$

De forma geral:

Assumindo N par:

$$H(z) = \sum_{n=0}^{N-1} h[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{n=N/2}^{N-1} h[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{r=0}^{N/2-1} h[N-1-r] z^{-(N-1-r)}$$

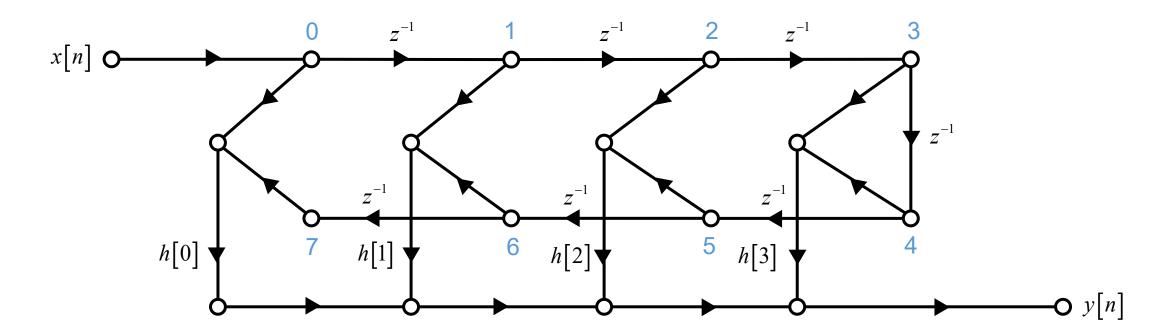
$$n = N-1-r$$

$$= \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{r=0}^{N/2-1} h[r] z^{-(N-1-r)} = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] z^{-(N-1-n)}$$

$$= \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] \left[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \right]$$

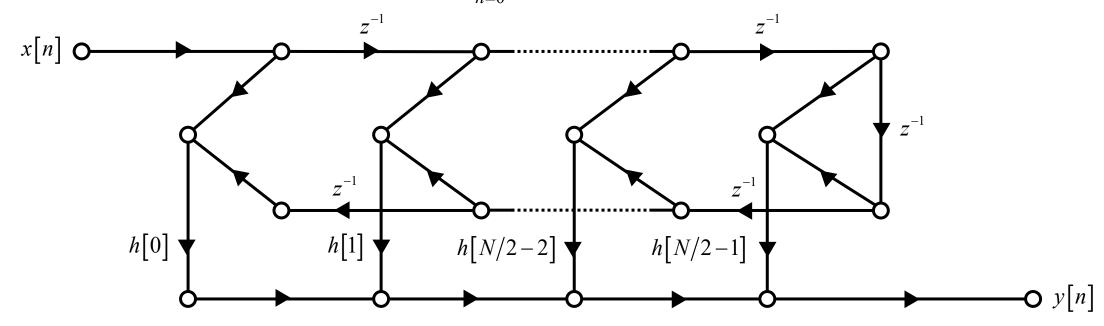
• Para N par: 
$$H(z) = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] [z^{-n} + z^{-(N-1-n)}]$$

Exemplo 11: 
$$N = 8$$
  $H(z) = \sum_{n=0}^{3} h[n][z^{-n} + z^{-(7-n)}]$   
=  $h[0][1 + z^{-7}] + h[1][z^{-1} + z^{-6}] + h[2][z^{-2} + z^{-5}] + h[3][z^{-3} + z^{-4}]$ 



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

• De forma geral, para um *N* par:  $H(z) = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] [z^{-n} + z^{-(N-1-n)}]$ 



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

Assumindo N impar:

$$H(z) = \sum_{n=0}^{N-1} h[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{n=(N-1)/2+1}^{N-1} h[n] z^{-n} + h \left[ \frac{N-1}{2} \right] z^{-(N-1)/2}$$

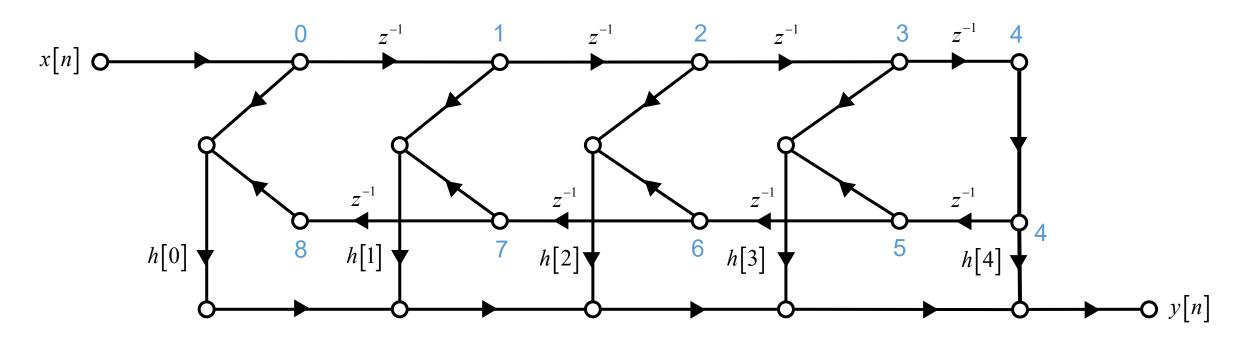
$$= \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] z^{-n} + \sum_{r=0}^{(N-1)/2-1} h[N-1-r] z^{-(N-1-r)} + h \left[ \frac{N-1}{2} \right] z^{-(N-1)/2}$$

$$= \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] \left[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \right] + h \left[ \frac{N-1}{2} \right] z^{-(N-1)/2}$$

• Para N impar: 
$$H(z) = \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] \left[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \right] + h \left[ \frac{N-1}{2} \right] z^{-(N-1)/2}$$

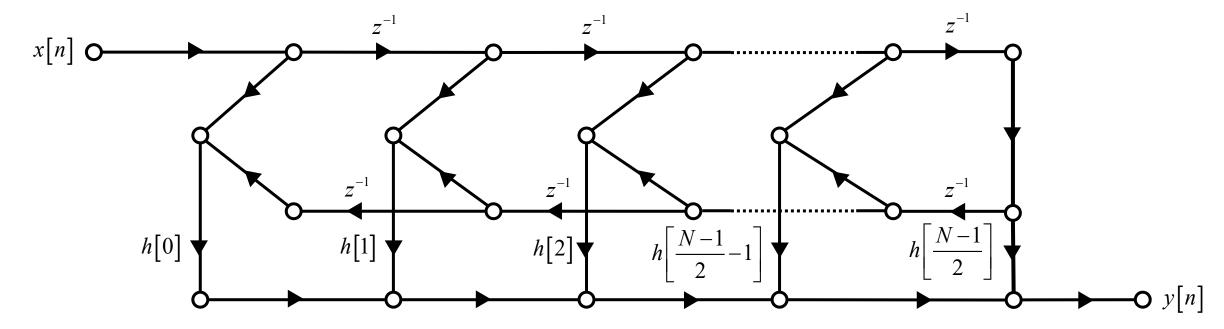
Exemplo12: 
$$N = 9$$
  $H(z) = \sum_{n=0}^{3} h[n][z^{-n} + z^{-(8-n)}] + h[4]z^{-4}$ 

$$= h(0) \left[1 + z^{-8}\right] + h(1) \left[z^{-1} + z^{-7}\right] + h(2) \left[z^{-2} + z^{-6}\right] + h(3) \left[z^{-3} + z^{-5}\right] + h(4) z^{-4}$$



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

• De forma geral, para um *N* impar:  $H(z) = \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h(n) \Big[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \Big] + h \Big( \frac{N-1}{2} \Big) z^{-(N-1)/2}$ 



© Pedro Souza, 2019 - 2022 Processamento Digital de Sinais Semestre 2020.2

- Para outros tipos de Filtros FIR com fase linear:
  - Tipo I: h[n] = h[N-1-n] (*N* impar)

$$H(z) = \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] \left[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \right] + h \left[ \frac{N-1}{2} \right] z^{-(N-1)/2}$$

• Tipo II: h[n] = h[N-1-n] (N par)

$$H(z) = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] \left[ z^{-n} + z^{-(N-1-n)} \right]$$

• Tipo III: h[n] = -h[N-1-n] (*N* impar)

$$H(z) = \sum_{n=0}^{(N-1)/2-1} h[n] \left[ z^{-n} - z^{-(N-1-n)} \right]$$

• Tipo IV: h[n] = -h[N-1-n] (N par)

$$H(z) = \sum_{n=0}^{N/2-1} h[n] \left[ z^{-n} - z^{-(N-1-n)} \right]$$

