

# Алгоритмы анализа и обработки цифровых сигналов

**Рыжков Александр,  
группа 317**

# План доклада:

- Определения
- Виды сигналов
- Анализ сигнала
  - Оцифровка сигнала
  - Теорема Котельникова
  - Линейные системы
  - Преобразование Фурье
  - Спектральный анализ
  - Вейвлеты
- Обработка сигнала
  - Фильтрация
  - Шумоподавление
- Заключение

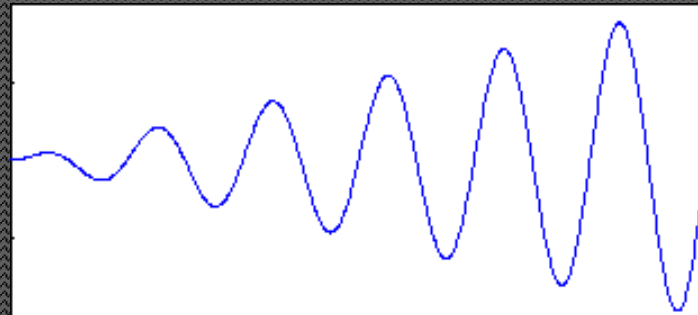


# Определение сигнала:

**Сигнал** – некоторая функциональная зависимость от одной или нескольких переменных



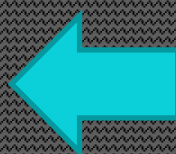
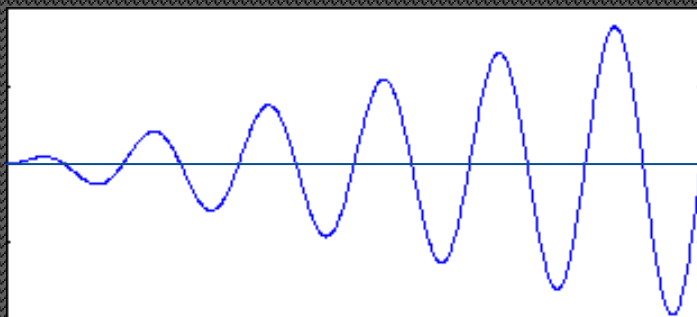
$$S = F(x, y)$$



$$S = x(t)$$

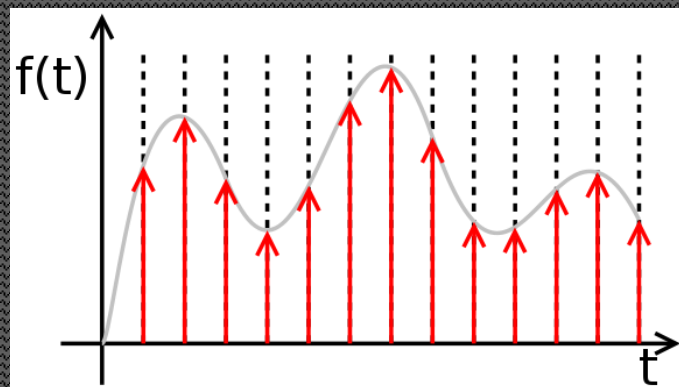
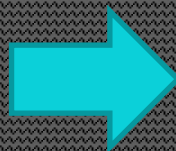
# Виды сигналов:

Сигналы бывают:



**Аналоговые  
(непрерывные)**

**Цифровые  
(дискретные)**



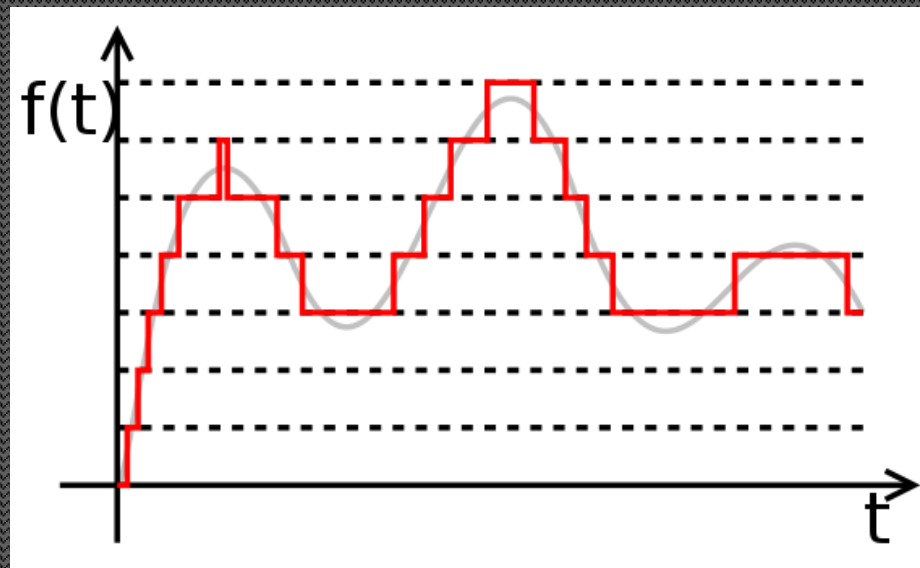
# Анализ сигнала:

- Оцифровка сигнала
- Теорема Котельникова
- Линейные системы
- Преобразование Фурье
- Спектральный анализ



# Дискретизация сигнала:

- Дискретизацию аналогового сигнала  $S = x(t)$  можно проводить двумя способами:
  - Дискретизация по частоте (по аргументу  $t$ )
  - Дискретизация по амплитуде (по значению функции  $S$ )



# Дискретизация сигнала:

- Введем понятие спектра аналогового сигнала:

$$X(\nu) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \cdot e^{-2\pi i \nu t} dt$$

$$x(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} X(\nu) \cdot e^{2\pi i \nu t} d\nu$$

- Здесь  $x(t)$  – исходный сигнал,  $X(\nu)$  – спектр сигнала (коэффициенты при гармониках с частотой  $\nu$ )
- То есть мы раскладываем сигнал на синусы и косинусы с различными частотами

# Теорема Котельникова:

- Пусть:
  - Спектр сигнала  $x(t)$  не содержит частот выше  $F$ , т.е.  $X(\nu) = 0$  за пределами отрезка  $[-F, F]$
  - Дискретизация сигнала  $x(t)$  производится с частотой  $F_s$ , т.е. в моменты времени  $nT$ , где  $T = F_s^{-1}$
  - $F_s > 2F$
- Тогда исходный аналоговый сигнал  $x(t)$  можно точно восстановить из его цифровых отсчетов  $x(nT)$ , пользуясь интерполяционной формулой

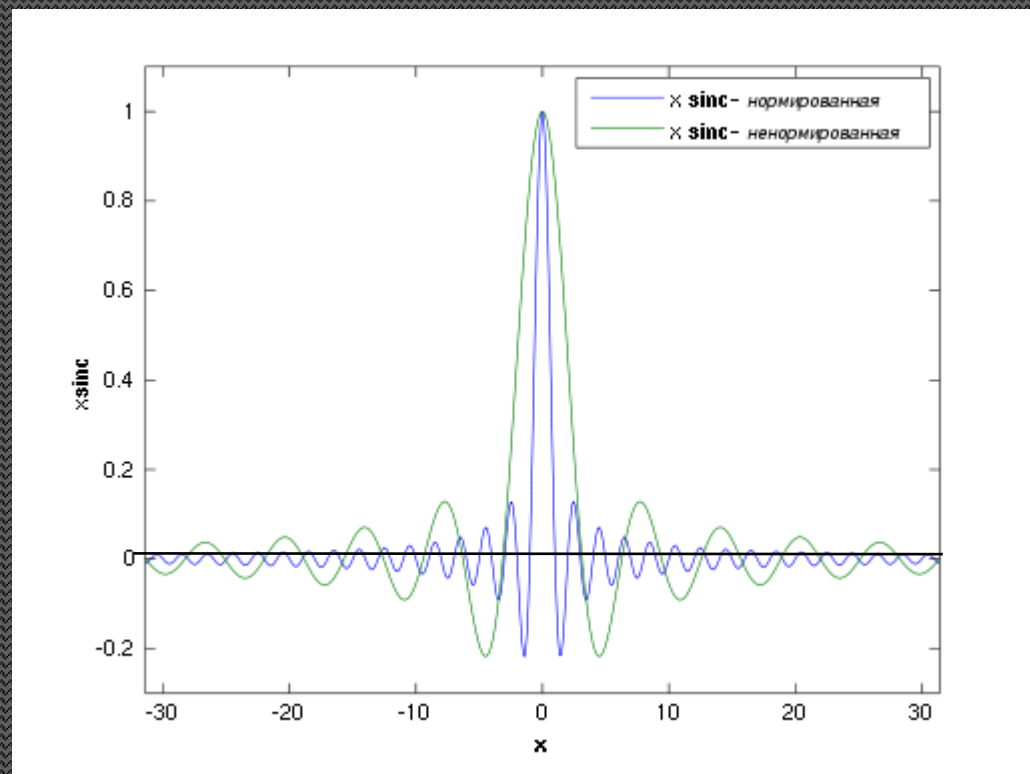
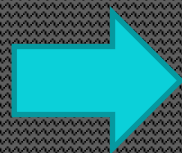
$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(nT) \cdot \text{Sinc}(t - nT)$$

$$\text{Sinc}(t) = \frac{\sin \pi F_s t}{\pi F_s t}$$



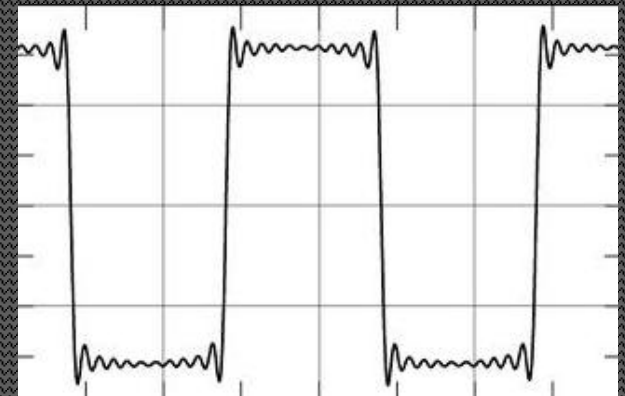
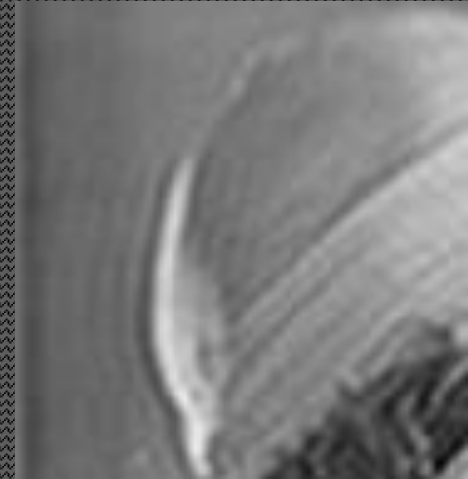
# Теорема Котельникова:

$$\text{Sinc}(t) = \frac{\sin \pi F_s t}{\pi F_s t}$$



# Эффект Гиббса:

- Восстановление сигнала по такой интерполяционной формуле достаточно удобно, если бы не одно **НО**: иногда может возникать **эффект Гиббса**
- На изображениях проявляется в виде ореолов возле резких перепадов интенсивности



# Aliasing (наложение спектра):

- Что будет с сигналом после преобразований, если условия теоремы Котельникова **НЕ** выполнены?
- Предположим, что сигнал не содержит частот выше **20кГц**. Тогда, основываясь на теореме Котельникова, мы можем взять частоту дискретизации в **40кГц**
- Пусть теперь в исходном звуке появилась помеха на **30кГц** => Условия теоремы Котельникова **перестали** выполняться.
- Проведем дискретизацию сигнала с частотой **40кГц**, а потом восстановим сигнал при помощи **sinc**-интерполяции
- Помеха на **30кГц** отразится от половины частоты (**20кГц**) и попадет в слышимый диапазон на частоту в **10кГц**
- Произошло наложение спектра и мы испортили исходный сигнал...

# Aliasing (наложение спектра):

- Чтобы предотвратить Aliasing необходимо перед началом оцифровки сигнала подавить в нем все частоты ниже половины частоты дискретизации специальным анти-Aliasing фильтром



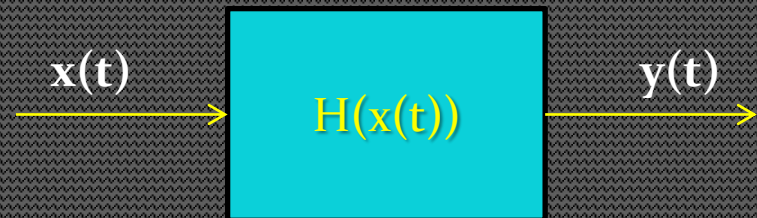
# Линейные системы:

- Линейная система  $H(t)$  – некоторый преобразователь сигнала, обладающий следующими свойствами:
  - Линейность
  - Инвариантность к сдвигу

$$H(\alpha \cdot x(t)) = \alpha \cdot H(x(t))$$

$$H(x(t) + z(t)) = H(x(t)) + H(z(t))$$

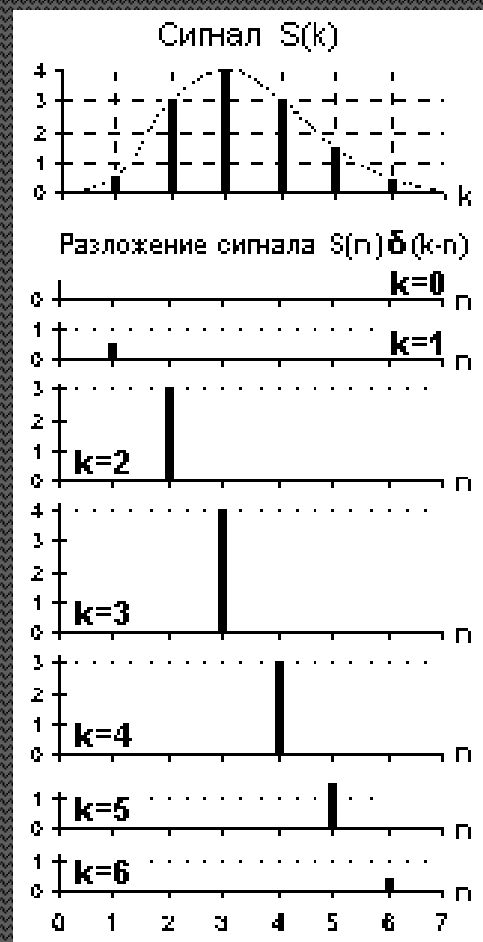
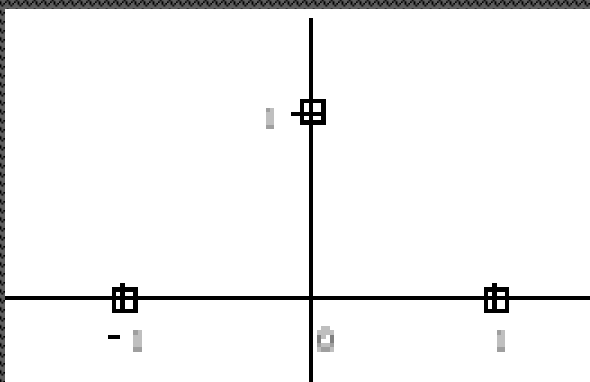
$$y(t) = H(x(t))$$



$$H(x(t - t_0)) = y(t - t_0)$$

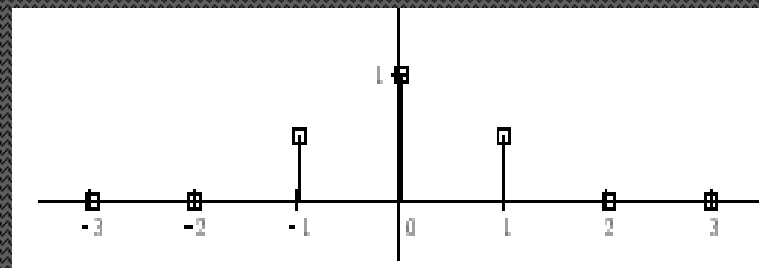
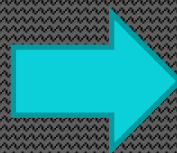
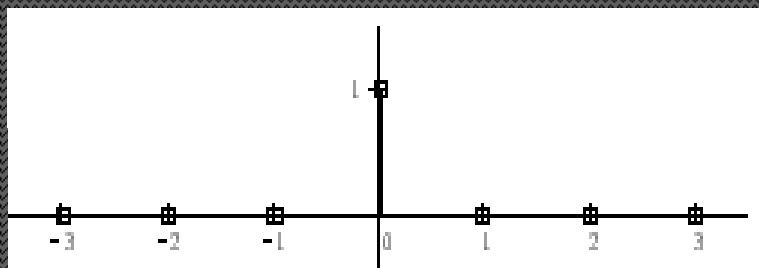
# Импульсная характеристика:

- Единичный импульс  $\delta(n)$
- Разложение произвольного сигнала на сумму единичных импульсов



# Импульсная характеристика:

- Отклик системы на единичный импульс  $\delta(n)$  называется **импульсной характеристикой** или **импульсным откликом** системы



# Выводы о линейных системах:

- Любая линейная инвариантная к сдвигу система производит операцию свертки входного сигнала со своей импульсной характеристикой.
- При подаче на любую линейную систему синусоиды, на выходе получается синусоида той же частоты, что и на входе. Измениться могут только ее амплитуда или фаза.
- Следствие: линейные системы удобно анализировать, раскладывая любые входные сигналы на синусоиды.



# Преобразование Фурье:

- Преобразование Фурье – разложение исходного сигнала на различные синусоиды
- Дискретное преобразование Фурье

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X_k \exp\left(\frac{2\pi i k n}{N}\right)$$

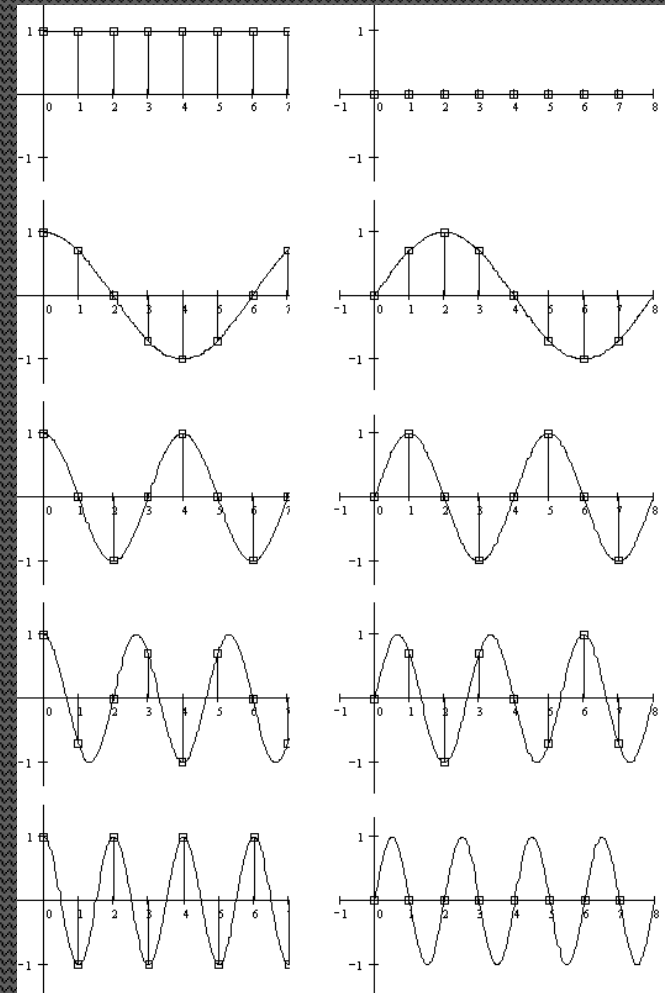
- Если исходный сигнал – вещественный, то формула записывается в следующем виде:

$$x[n] = \sum_{k=0}^{N/2} C_k \cos \frac{2\pi k(n + \varphi_k)}{N} = \sum_{k=0}^{N/2} A_k \cos \frac{2\pi k n}{N} + \sum_{k=0}^{N/2} B_k \sin \frac{2\pi k n}{N}$$

- Преобразование Фурье обратимо, то есть существуют прямое и обратное преобразования Фурье

# Преобразование Фурье:

- Так выглядят базисные функции преобразования Фурье для  $N = 8$
- У нас есть также  $N / 2 + 1 = 5$  базисных частот
- Получим, что у нас  $N + 2$  базисные функции, 2 из которых тождественно равны нулю
- На каждой из них у нас  $N$  чисел



# Преобразование Фурье:

- Базисные функции преобразования Фурье образуют  $N$ -мерный **ортогональный базис** в пространстве  $N$ -мерных векторов сигналов
- Поэтому очевидно, что такое преобразование обратимо, то есть по коэффициентам  $A_k$  и  $B_k$  можно точно восстановить исходный сигнал
- Делается это **обратным преобразованием Фурье** – вычислением суммы конечного ряда Фурье (по сути необходимо сложить  $N$  штук  $N$ -точечных синусоид с присущими им коэффициентами)

# Преобразование Фурье:

- Прямое преобразование Фурье – умножение отсчетов исходного сигнала на соответствующие синусы и косинусы:

$$A_k = \frac{2}{N} \sum_{i=0}^{N-1} x[i] \cos \frac{2\pi k i}{N} \quad k = 1, \dots, \frac{N}{2} - 1$$

$$A_k = \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} x[i] \cos \frac{2\pi k i}{N} \quad k = 0, \frac{N}{2}$$

$$B_k = \frac{2}{N} \sum_{i=0}^{N-1} x[i] \sin \frac{2\pi k i}{N} \quad k = 0, \dots, \frac{N}{2}$$

- Для реализации этого требуется примерно  $N * N$  умножений... Медленно как то, хочется **побыстрее**...

# Быстрое преобразование Фурье:

- Быстрое преобразование Фурье (FFT) – ускорение вычисления ДПФ
- **Основной принцип** - периодичность базисных функций => много одинаковых множителей, которые можно каждый раз не вычислять
- **Основные преимущества:**
  - Математическая точность (ошибки округления меньше, т.к. меньше число операций)
  - Число умножений порядка  $N \cdot \log_2 N$ , намного меньше, чем  $N^2$  при достаточно больших  $N$
- **Ограничение** – большинство реализаций этого метода принимают только вектора размерности  $2^m$
- Существует также и обратное быстрое преобразование Фурье (IFFT)

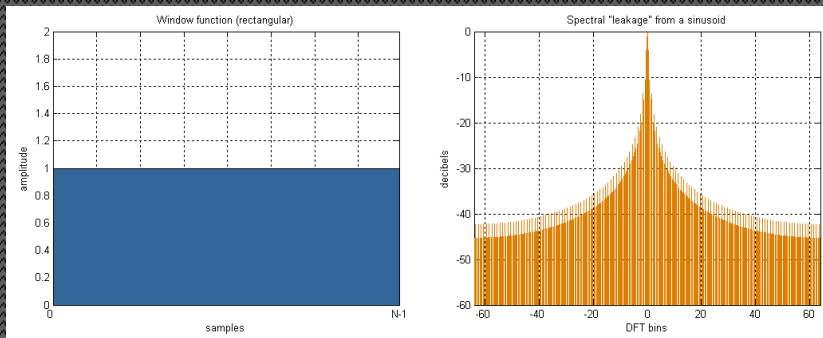
# Быстрое преобразование Фурье:

- Быстрое преобразование Фурье (FFT) принимает на **входе** два аргумента:
  - Число  $N = 2^m$
  - Вектор отсчетов исходного сигнала (который может быть записан как в вещественном, так и в комплексном варианте)
- На **выходе** алгоритма мы получаем:
  - Вектор коэффициентов  $A_k$  и  $B_k$  (которые могут быть записаны как в вещественном, так и в комплексном варианте ( $A_k + i * B_k$ ))

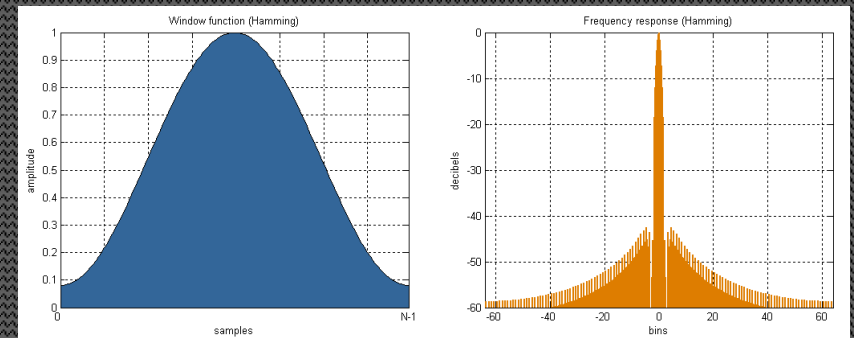
# Спектральный анализ:

- Хотелось бы посмотреть на **спектр** сигнала, но как его отобразить?
- Применим **алгоритм**:
  - Возьмем нужный нам отрезок длины  $2^m$  (отрезок меньшей длины можно дополнить нулями)
  - Если необходимо как-то улучшить изображение спектра, получаемое на выходе, то умножим сигнал на **весовое окно**
  - Вычислим **FFT** имеющегося сигнала
  - Переведем полученные коэффициенты в **полярную** форму, чтобы получить их **амплитуды** и **фазы**
  - Получим **график** зависимости амплитуды от частоты

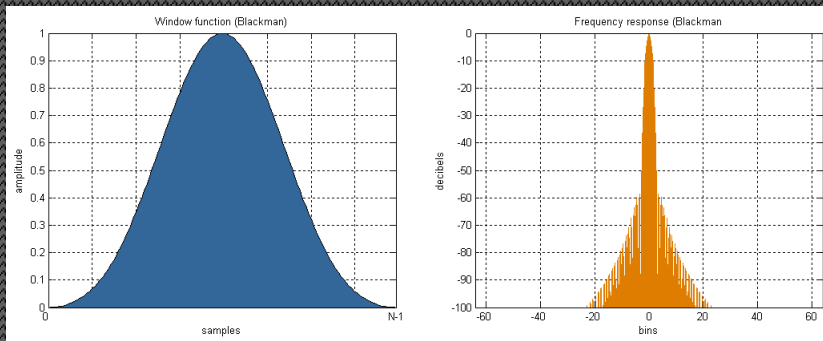
# Примеры весовых окон:



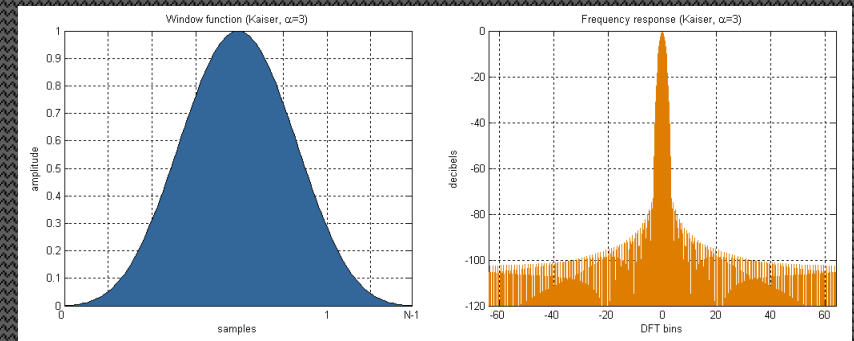
Прямоугольное (нет окна)



Hamming



Blackman



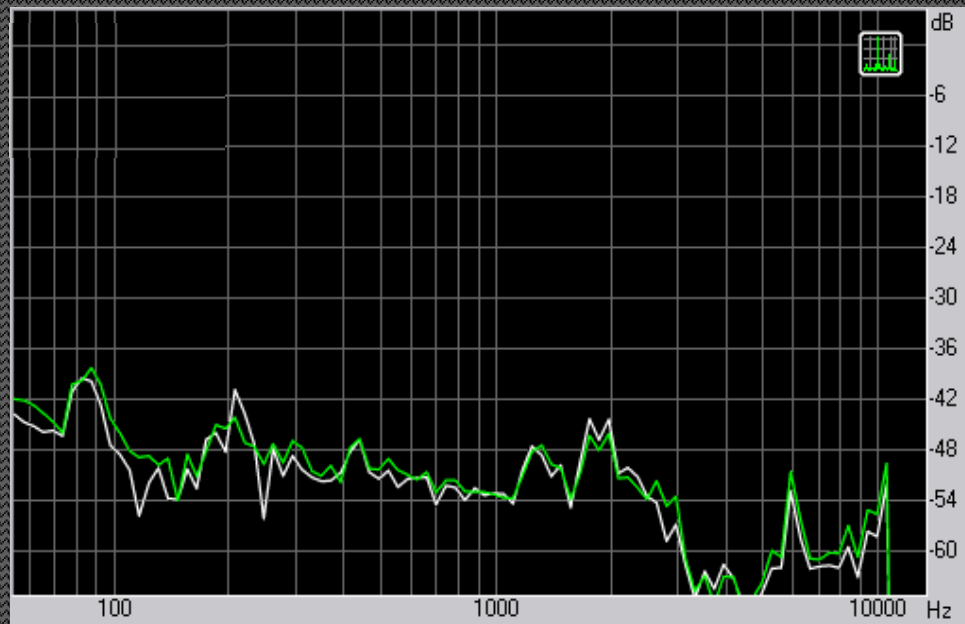
Kaiser



# Спектральный анализ:

- Спектрограмма (сонограмма)
- Понятие децибела

$$A_{dB} = 10 \lg \frac{A}{A_0}$$



# Оконное преобразование Фурье:

- Short Time Fourier Transform (STFT)
- Непрерывный случай:

$$F(t, \omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)W(\tau - t)e^{-i\omega\tau} d\tau,$$

- Дискретный случай:

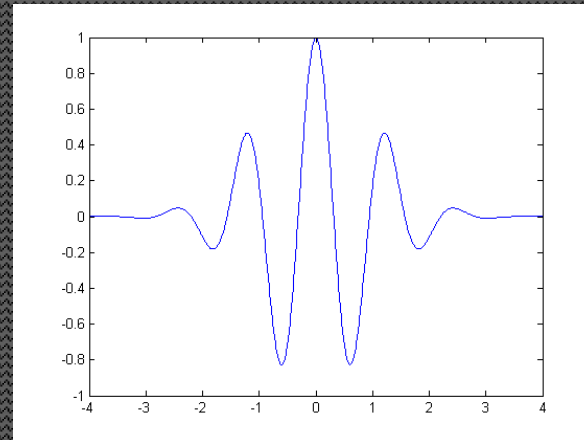
$$F(m, \omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f[n]w[n - m]e^{-j\omega n}$$

- $W(\tau - t)$  – функция весового окна

# Понятие вейвлета:

- **Вейвлеты** – это сдвинутые и масштабированные копии  $\psi_{a,b}(t)$  («дочерние вейвлеты») некоторой быстро затухающей осциллирующей функции  $\psi(t)$  («материнского вейвлета»)

$$\psi_{a,b}(t) = \frac{1}{\sqrt{a}} \psi\left(\frac{t-b}{a}\right)$$



- Вейвлеты обычно **используются** для изучения **частотного** состава функций в различных масштабах и для разложения/синтеза функций в компрессии и **обработке сигналов**

# Условия, накладываемые на $\psi(t)$ :

- Интегрируемость

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\psi(t)| dt < \infty$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\psi(t)|^2 dt < \infty$$

- Нулевое среднее

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi(t) dt = 0$$

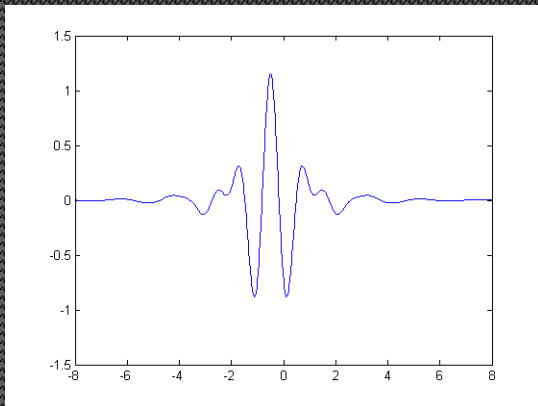
- Нормировка на всей прямой

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\psi(t)|^2 dt = 1$$

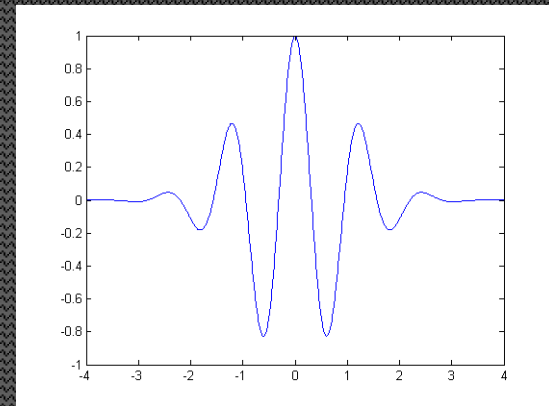
- Нулевые моменты

$$\int_{-\infty}^{\infty} t^m \psi(t) dt = 0$$

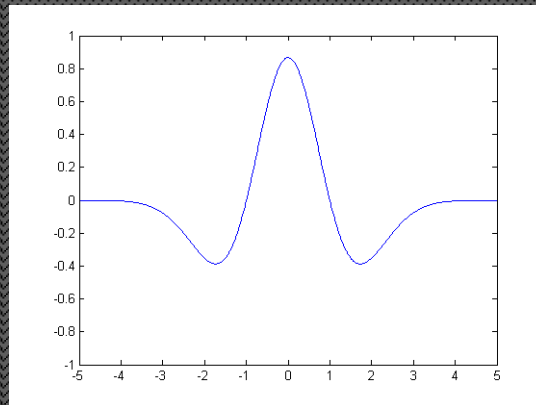
# Примеры вейвлетов:



**Meyer**



**Morlet**

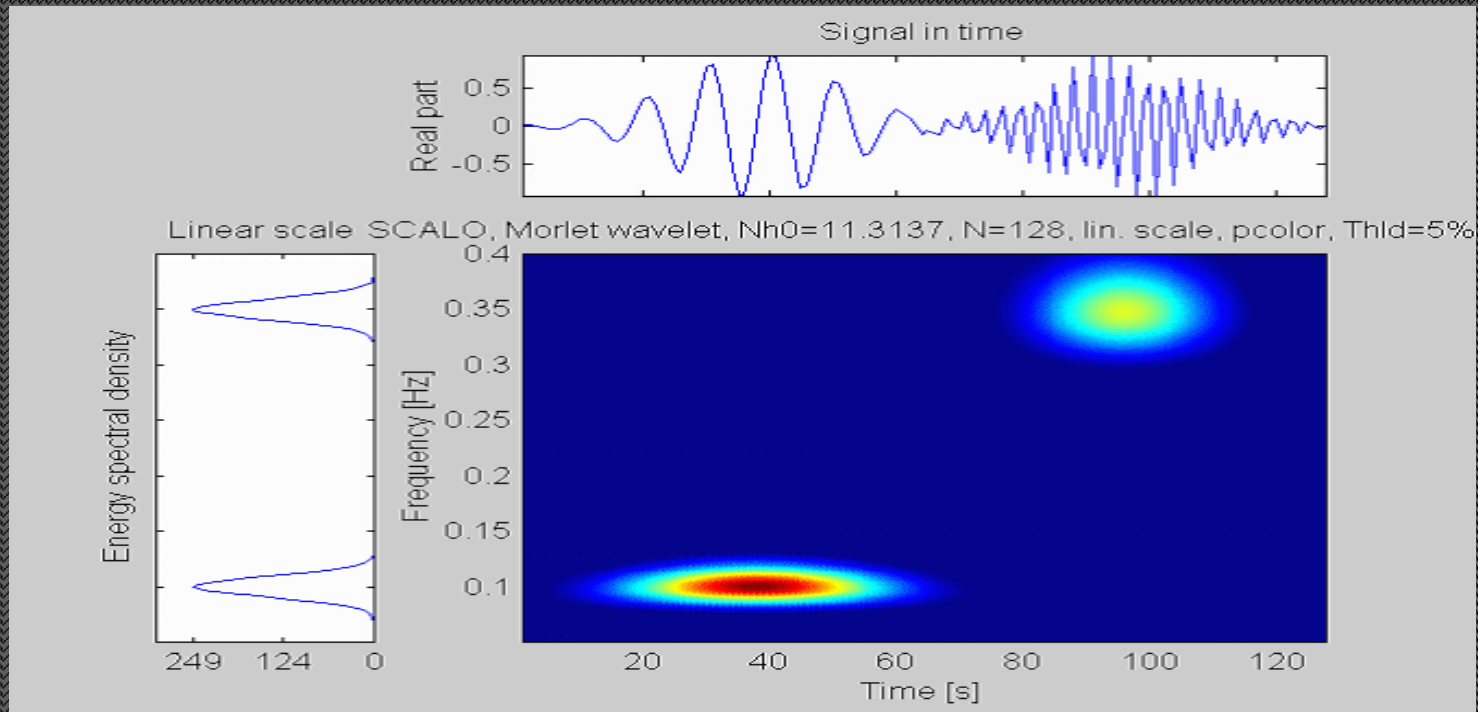


**Mexican hat**

# Непрерывное преобразование (CWT):

- Вычисление скалярных произведений исходной функции и вейвлета

$$W_{\psi}\{x\}(a,b) = \langle x, \psi_{a,b} \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t)\psi_{a,b}(t)dt$$



# Дискретное преобразование (DWT):

- Дискретный вейвлет – это последовательность чисел  $h_2[m]$ , ортогональная своим сдвигам на четное число точек:

$$\sum_{m=-\infty}^{+\infty} h_2[m]h_2[m+2k] = 0, \quad \forall k \in Z, \quad k \neq 0$$

- Также существует скейлинг-функция (НЧ-фильтр), ортогональная вейвлету:

$$\sum_{m=-\infty}^{+\infty} h_1[m]h_2[m] = 0$$

# Преобразование Хаара:

- Это одно из **наиболее простых** вейвлет-преобразований:

$$x_1^*[n] = \frac{x[n] + x[n+1]}{2}$$

$$x_2^*[n] = \frac{x[n] - x[n+1]}{2}$$

- Очевидно, что исходный сигнал можно **точно восстановить** по двум полученным последовательностям:

$$x[n] = x_1^*[n] + x_2^*[n]$$

- Однако такое кодирование **избыточно**, так как мы получаем две последовательности вместо одной



# Преобразование Хаара:

- Устранение избыточности:
  - Прореживаем полученные последовательности в два раза:

$$x_1[n] = x_1^*[2n] \quad x_2[n] = x_2^*[2n]$$

- У нас все еще есть возможность точно восстановить исходный сигнал:

$$y_i[n] = \begin{cases} x_i\left[\frac{n}{2}\right], & n - \text{четное} \\ 0, & n - \text{нечетное} \end{cases} \quad i = 1, 2$$

интерполяция  
нулями

$$x_1^{**}[n] = y_1[n] + y_1[n-1]$$

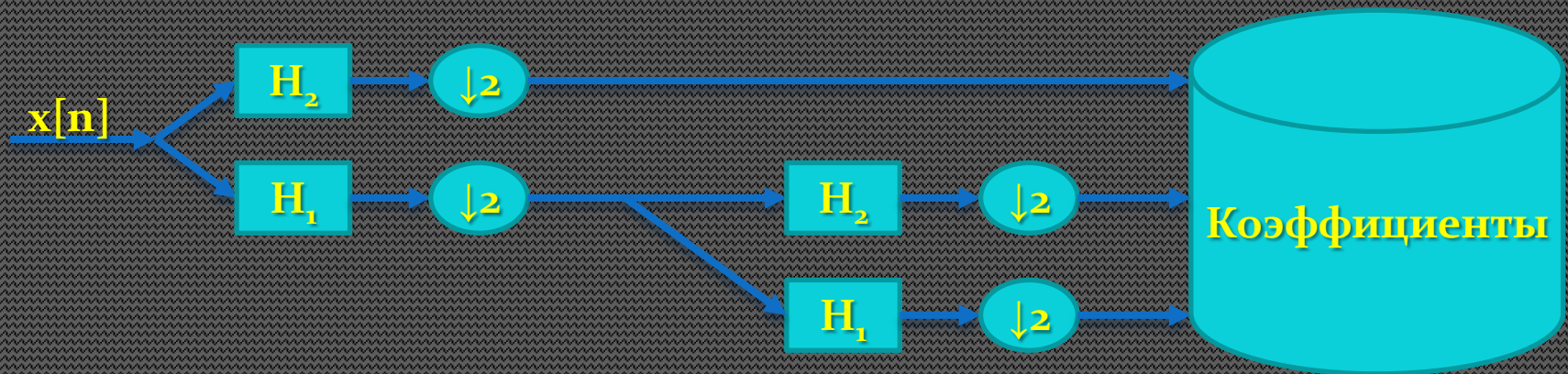
$$x_2^{**}[n] = y_2[n] - y_2[n-1]$$

фильтрация

$$x[n] = x_1^{**}[n] + x_2^{**}[n]$$

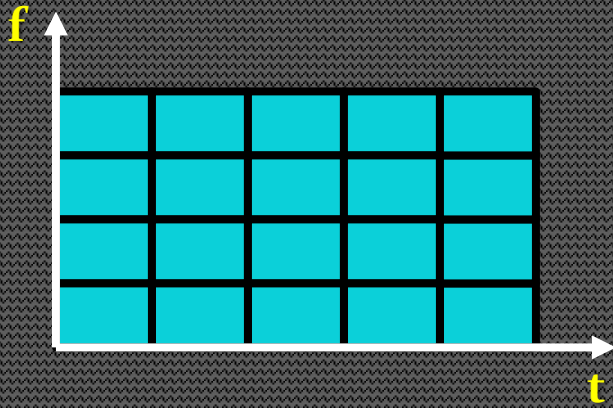
суммирование

# Пирамидальное представление:

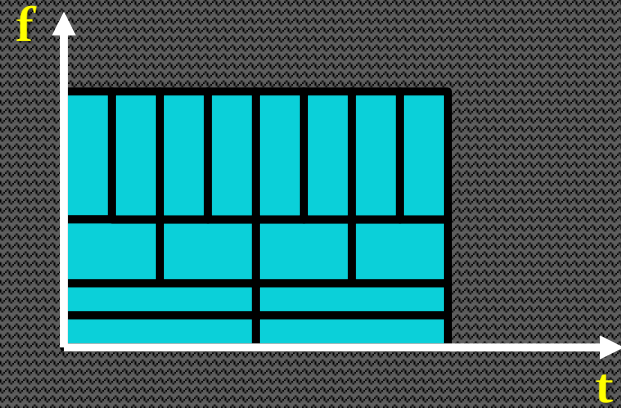


- При вейвлет-преобразовании продолжаем разложение только **низкочастотных** коэффициентов, так как именно низкие частоты представляют наибольший интерес и мы хотим хорошо их выделить

# Разбиения частотно-временной области:



Оконное ДПФ

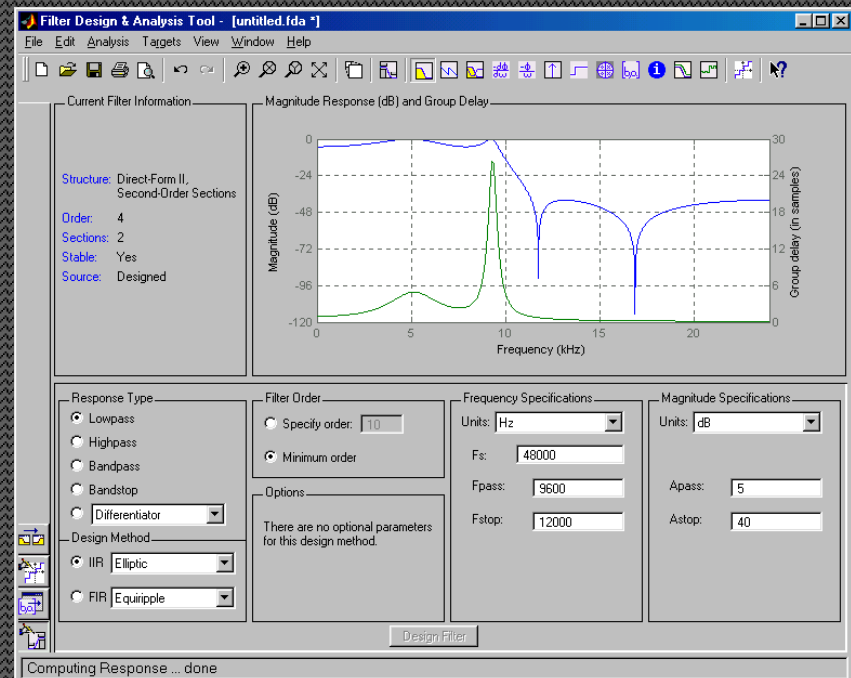


Вейвлеты

- Вейвлеты делят частотную ось **на октавы**
- Оконное ДПФ (STFT) делит частотную ось **равномерно**

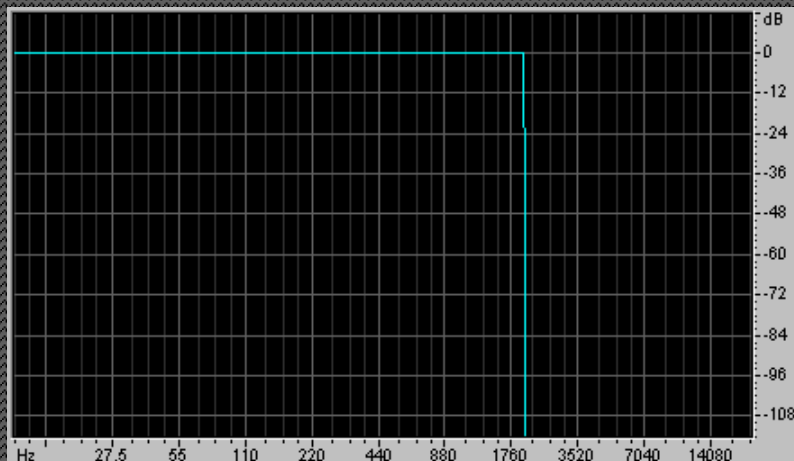
# Обработка сигнала:

- Фильтрация
- Шумоподавление

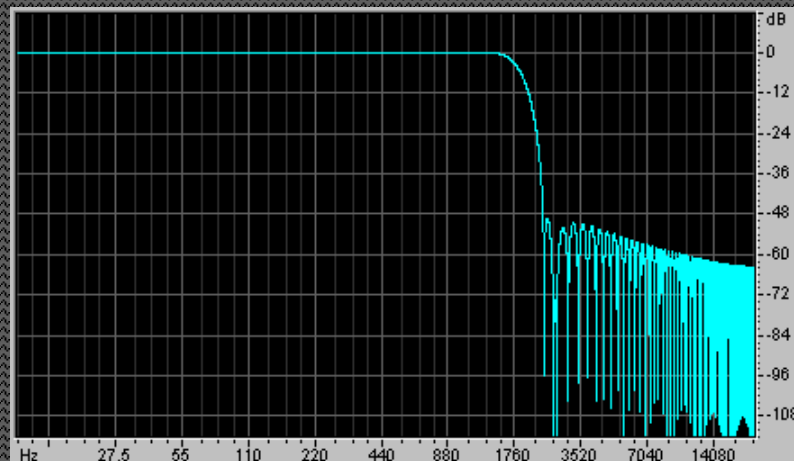


# Фильтрация:

- **Методы проектирования фильтров:**
  - Построение фильтра с линейной фазой по произвольной заданной частотной характеристике
  - Частотная характеристика приближается к заданной с любым заданным уровнем точности
- **Пример:**



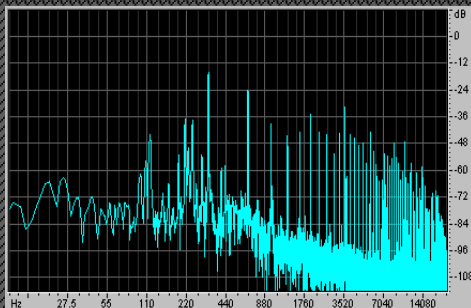
Идеальный фильтр



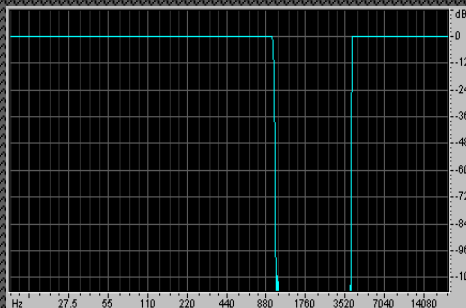
Один из реальных фильтров

# Фильтрация:

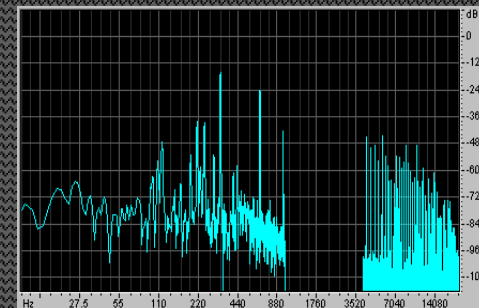
- Спектры сигналов при **фильтрации** (свертке) перемножаются
- Фильтры бывают идеальные (модельные) и используемые на практике
- **Пример:**



\*



=



# Шумоподавление:

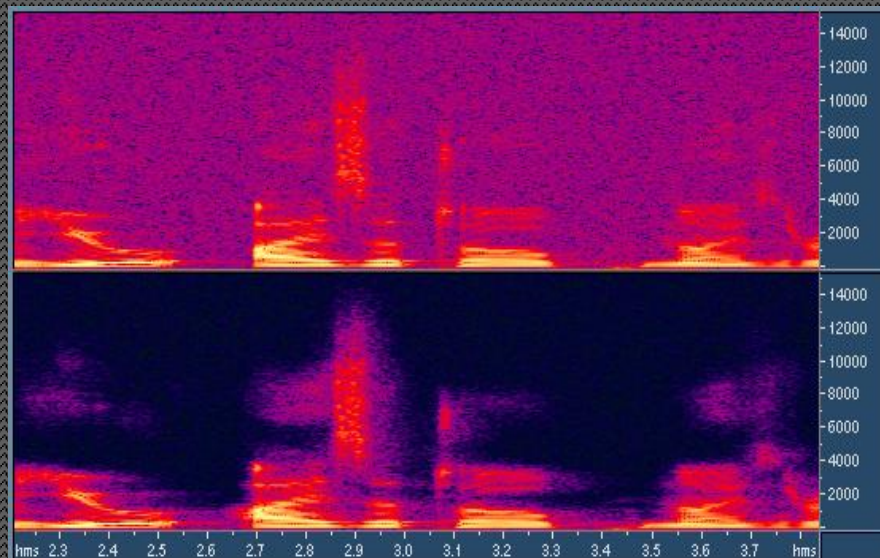
- **Виды шумов:**
  - Импульсные
  - Стационарные
  - Искажения
- Проблема шумоподавления **по-прежнему актуальна**, поскольку раньше она была из-за небольших возможностей аппаратуры, а сейчас из-за того, что многие используют некачественное, бюджетное оборудование

# Шумоподавление:

- **Аддитивный шум** – такой шум, когда сигнал можно представить в виде:

$$dirty[n] = clean[n] + noise[n]$$

- **Пример (метод спектрального вычитания):**





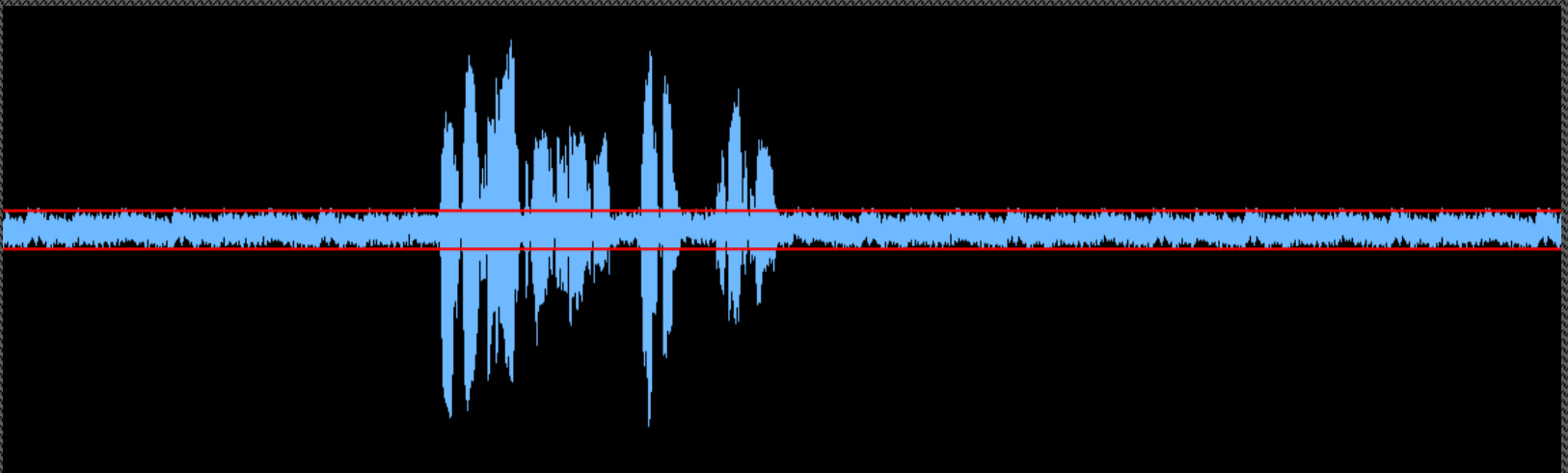
# Шумоподавление:



Схема алгоритма спектрального вычитания

# Шумоподавление:

- **Гейт (Gate)** – один из простейших методов шумоподавления – подавляет сигналы ниже определенной амплитуды
- **Пример:**



# Заключение:

- В настоящее время анализ и обработка сигналов используется практически **повсеместно**
- **Основные направления развития:**
  - Компрессия изображений (JPEG)
  - Компрессия аудио (mp3, aac, ...)
  - Мобильная телефония
  - Звукозапись
  - Шумоподавление, исправление искажений
  - Обработка и распознавание речи

**Спасибо за внимание!**