



# ΘΕΩΡΙΑ ΠΛΗΡΟΦΟΡΙΑΣ

Κεφάλαιο 7 - 8 : Συστήματα – Δειγματοληψία  
Κωνσταντίνος Μαλιάτσος

*Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Πληροφοριακών και  
Επικοινωνιακών Συστημάτων*

# Περιεχόμενα Ομιλίας

## ■ Κεφάλαιο 7<sup>ο</sup>

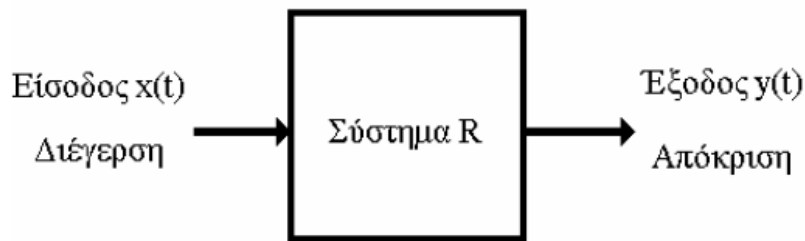
- Ταξινόμηση Συστημάτων
- Κρουστική Απόκριση

## ■ Κεφάλαιο 8<sup>ο</sup>

- Δειγματοληψία Αναλυτικά
- Φυσική Δειγματοληψία
- Δειγματοληψία Σταθερού Πλάτους

# Συστήματα

Σύστημα ονομάζουμε μια εξελικτική διαδικασία (process), η οποία δέχεται σαν είσοδο (input) ένα σήμα  $x(t)$  και εξάγει ένα σήμα στην έξοδο (output)  $y(t)$ .



- Ως σύστημα ορίζεται ένας νόμος μέσω του οποίου συνδέεται η έξοδος (απόκριση του συστήματος)  $y(t)$  με την είσοδο (διέγερση του συστήματος)  $x(t)$  του συστήματος.

# Ταξινόμηση συστημάτων

- **Χρονοσυνεχή** (Αναλογικά)
  - Γραμμικές διαφορικές εξισώσεις με σταθερούς συντελεστές
  - Μετασχηματισμοί Laplace και Fourier
- **Χρονοδιακριτά** (Ψηφιακά).
  - Γραμμικές εξισώσεις διαφορών με σταθερούς συντελεστές
  - Μετασχηματισμός Z
- **Υβριδικά συστήματα**, όπου τα σήματα εισόδου και εξόδου ανήκουν σε διαφορετικά είδη.

# Ταξινόμηση συστημάτων

- Συστήματα **SISO**, (Single Input - Single Output) μιας εισόδου-μιας εξόδου
- Συστήματα **MISO** (Multi Input - Single Output) με πολλές εισόδους και μια έξοδο (αθροιστής)
- Συστήματα **MIMO** (Multi Input - Multi Output) με πολλές εισόδους και πολλές εξόδους

# Επιμέρους κατηγορίες συστημάτων

## Συστήματα με ή χωρίς μνήμη

- **Σύστημα χωρίς μνήμη**: όταν η έξοδος του σε κάθε χρονική στιγμή  $t$  εξαρτάται από την τιμή της εισόδου στην ίδια χρονική στιγμή

$$y(t) = \alpha x^2(t) + \beta x(t)$$

- Ένα σύστημα του οποίου η έξοδος εξαρτάται και από τις προηγούμενες τιμές της εισόδου ονομάζεται **σύστημα με μνήμη ή δυναμικό σύστημα**.

$$y(n) = \sum_{i=-\infty}^n a_i x(i)$$

# Επιμέρους κατηγορίες συστημάτων

## ■ Αιτιοκρατικά συστήματα

Ένα σύστημα ονομάζεται **αιτιοκρατικό** εάν η έξοδος του σε κάθε χρονική στιγμή εξαρτάται μόνον από παρούσες ή προηγούμενες τιμές της εισόδου του.  $y(t)=ax^2(t)+bx(t-1)$

## ■ Ευσταθή συστήματα

Ένα σύστημα είναι **ευσταθές** όταν για κάθε απολύτως φραγμένη είσοδο του παρουσιάζει επίσης απολύτως φραγμένη έξοδο.

Δηλαδή όταν

$$|x(t)| < k_x \text{ τότε } |y(t)| < k_y$$

# Επιμέρους κατηγορίες συστημάτων

- Ένα σύστημα ονομάζεται **χρονικά αμετάβλητο** αν για κάθε χρονική στιγμή  $t$ , η οποιαδήποτε χρονική ολίσθηση  $t_0$  στο σήμα εισόδου προκαλεί την ίδια χρονική ολίσθηση στο σήμα εξόδου.

$$\Gamma(x(t - t_0)) = y(t - t_0)$$

- Ένα σύστημα ονομάζεται **γραμμικό** όταν ικανοποιεί τη σχέση

$$\Gamma(a_1 x_1(t) + a_2 x_2(t)) = a_1 y_1(t) + a_2 y_2(t)$$

Όπου

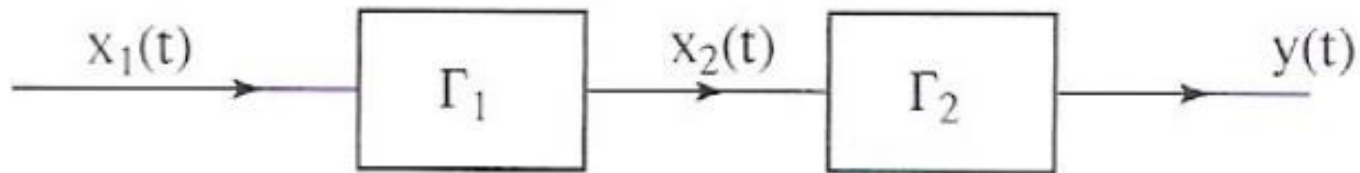
$$y_1(t) = \Gamma(x_1(t)), y_2(t) = \Gamma(x_2(t))$$

Οι παραπάνω κατηγορίες υπάρχουν τόσο για συστήματα **συνεχούς χρόνου** όσο και για συστήματα **διακριτού χρόνου**.

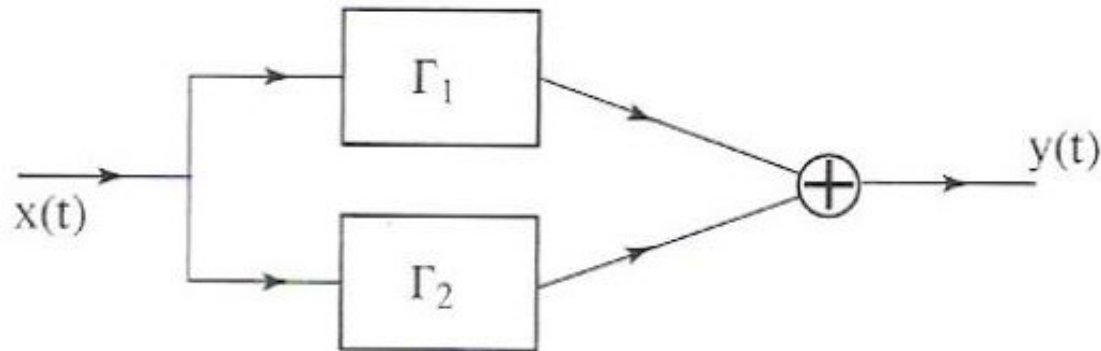


# Διασύνδεση συστημάτων

- Σειριακή διασύνδεση



- Παράλληλη διασύνδεση



# Γραμμικά, χρονικά αμετάβλητα συστήματα (συνεχούς χρόνου)

- Κρουστική απόκριση,
- ▶ Η απόκριση ενός συστήματος όταν στην είσοδο του εφαρμόζεται η συνάρτηση  $\delta(t)$ , ορίζεται ως η κρουστική απόκριση του συστήματος:

$$\text{▶ } h(t) = \Gamma(\delta(t))$$

- ▶ Για τα γραμμικά, χρονικά αμετάβλητα συστήματα ισχύει:

$$\text{▶ } h(t-\tau) = \Gamma(\delta(t-\tau))$$

- Το συνελκτικό ολοκλήρωμα-άθροισμα

- ▶ Η απόκριση ενός γραμμικού - χρονικά αμετάβλητου συστήματος  $\Gamma$  σε κάθε

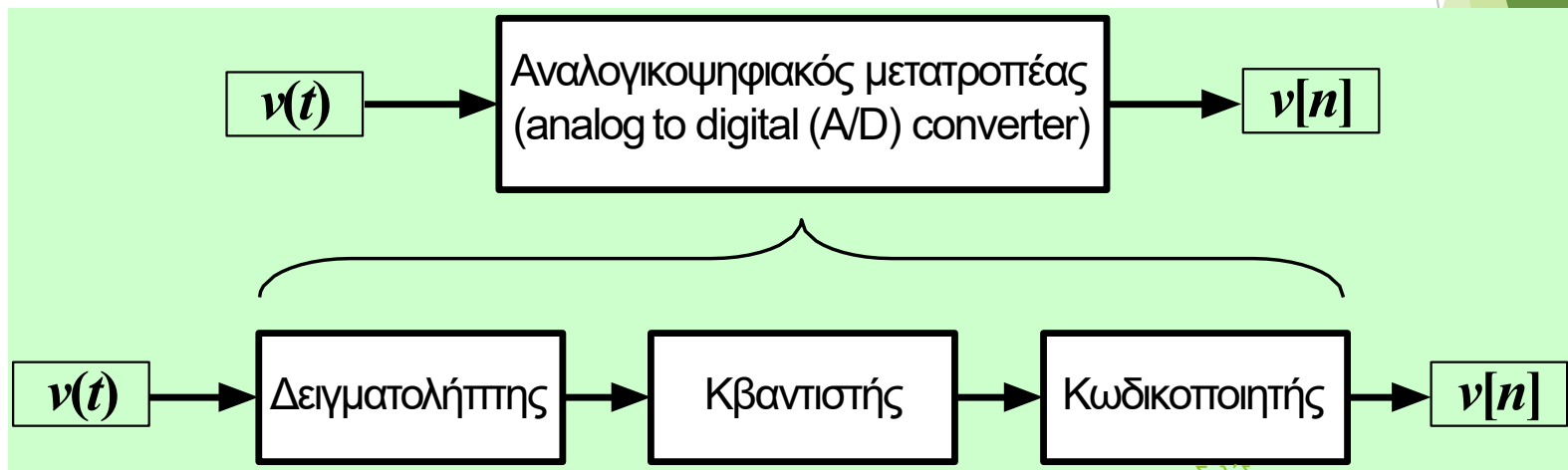
- ▶ σήμα εισόδου  $X(t)$  δίδεται από τη σχέση: 
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau$$

ή συμβολικά 
$$y(t) = x(t) * h(t)$$

όπου  $h(t)$  η κρουστική απόκριση και  $(*)$  συμβολίζει τη συνέλιξη δύο συναρτήσεων

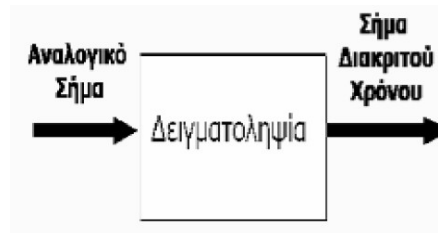
# Ψηφιακή επεξεργασία αναλογικού σήματος

- Κατά την ψηφιακή επεξεργασία ενός αναλογικού σήματος διακρίνουμε 3 βασικά στάδια:
  - 1. τη *δειγματοληψία* του σήματος (sampling),
  - 2. την *κβάντιση* του (quantizing) και
  - 3. την *κωδικοποίηση* του (encoding)



# Δειγματοληψία

- **Δειγματοληψία:** η επεξεργασία κατά την οποία ένα σήμα συνεχές στο πεδίο του χρόνου, δειγματοληπτείται μετρώντας το πλάτος του επιλεκτικά σε διακριτές τιμές του χρόνου.
- Δηλαδή, η δειγματοληψία είναι η διαδικασία όπου ένα σήμα συνεχούς χρόνου μετατρέπεται σε σήμα διακριτού χρόνου.



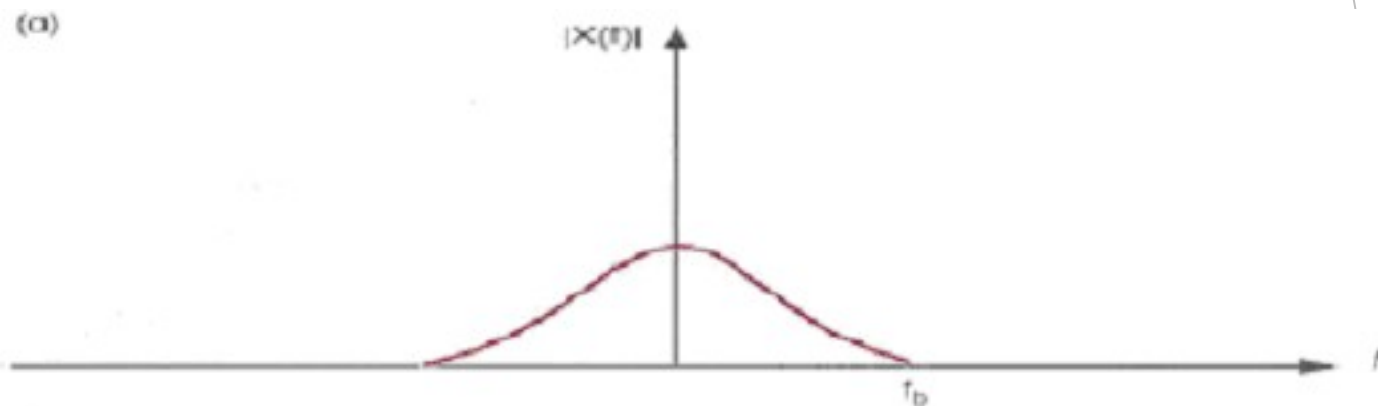
- Όταν αυτές οι χρονικές στιγμές ισαπέχουν μεταξύ τους τότε έχουμε τη λεγόμενη «ομοιόμορφη δειγματοληψία».

# Θεώρημα δειγματοληψίας

- Έστω ένα σήμα συνεχούς χρόνου  $X(t)$  το οποίο περιέχει συχνότητες όχι υψηλότερες της  $f_{max}$
- Το σήμα μπορεί να αναπαραχθεί επακριβώς από τα δείγματα του  $x[k]=X(kT_s)$ ,
  - εάν τα δείγματα λαμβάνονται με συχνότητα  $\eta$  οποία είναι *μεγαλύτερη από  $2f_{max}$* .
- Η συχνότητα  $2f_{max}$  ονομάζεται συχνότητα **Nyquist**.
- Ισοδύναμα: αν  $f_s=1/T_s$  είναι ο ρυθμός δειγματοληψίας τότε:  $f_s \geq 2f_{max}$

# Διαδικασία Δειγματοληψίας

- Έστω συνεχές σήμα  $x(t)$ , με μέγιστη συχνότητα  $f_0$ , όπου  $X(f)$  ο μετασχηματισμός Fourier του



Η διαδικασία της δειγματοληψίας μπορεί να μοντελοποιηθεί με τον πολλαπλασιασμό του σήματος επί την παρακάτω συνάρτηση:

$$i(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - kT_s)$$

- η συνάρτηση Dirac  $\delta(t)$

# Διαδικασία δειγματοληψίας

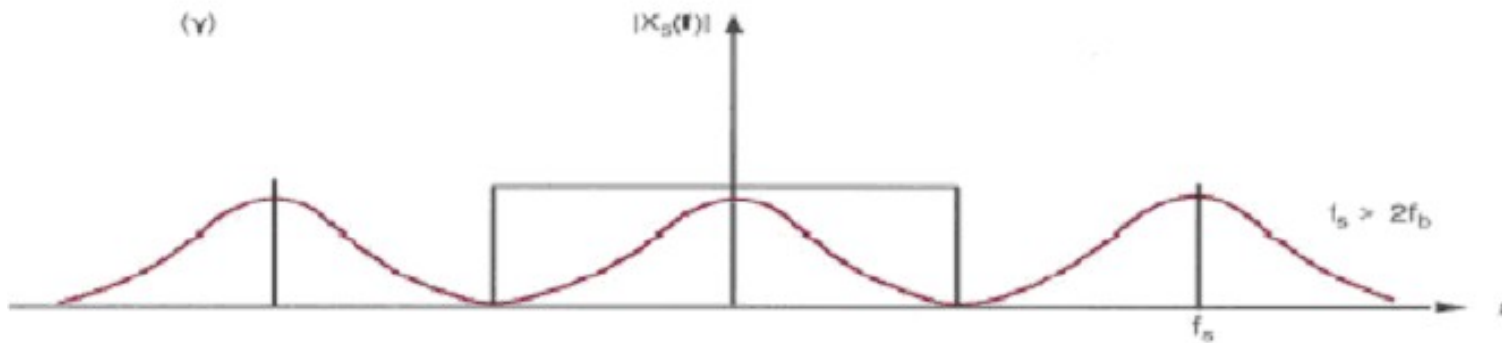
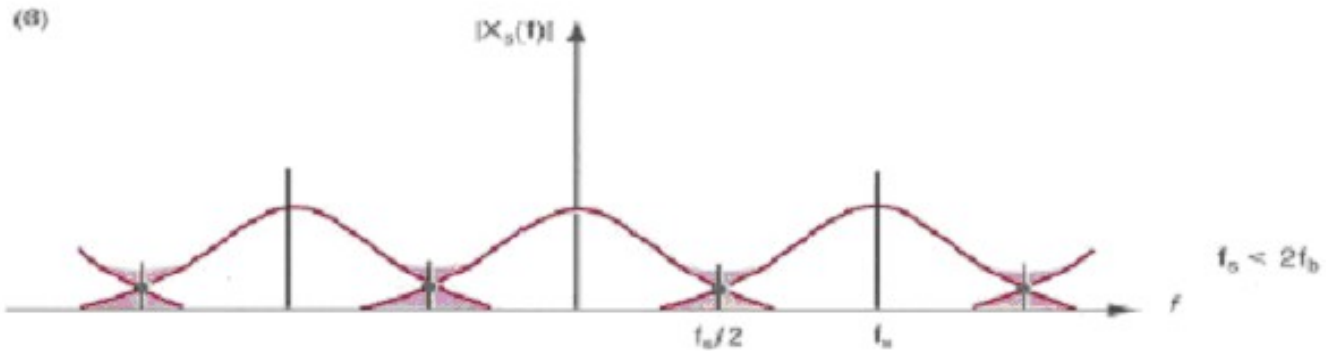
- Το διακριτό σήμα προκύπτει στο πεδίο του χρόνου ως εξής:

$$x_s(t) = x(t)i(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(t)\delta(t - kT_s)$$

- Και στο πεδίο της συχνότητας ως εξής:

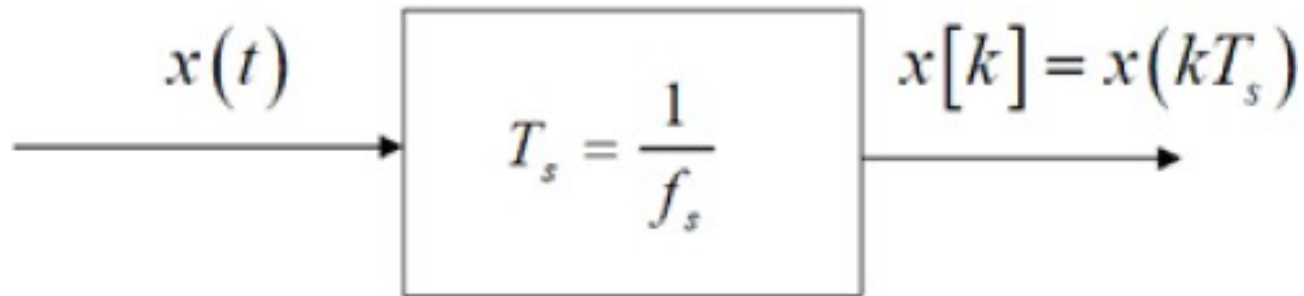
$$X_s(f) = X(f) * I(f) = X(f) * \frac{1}{T_s} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(f - kfs) =$$
$$\frac{1}{T_s} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X(f - kfs)$$

# Διαδικασία δειγματοληψίας





# Παράδειγμα



Εικόνα 48. Σύστημα ιδανικής δειγματοληψίας

# Παράδειγμα

- Έστω το σύστημα συνεχούς χρόνου

$$x(t) = A \cos(\omega_0 t + \varphi) \quad \text{ή} \quad x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \varphi)$$

- Το αντίστοιχο σήμα διακριτού χρόνου θα είναι

$$x[k] = x(kT_s) = A \cos(\omega_0 kT_s + \varphi)$$

$$x[k] = A \cos(2\pi f_0 kT_s + \varphi) = A \cos\left(2\pi k \frac{f_0}{f_s} + \varphi\right)$$

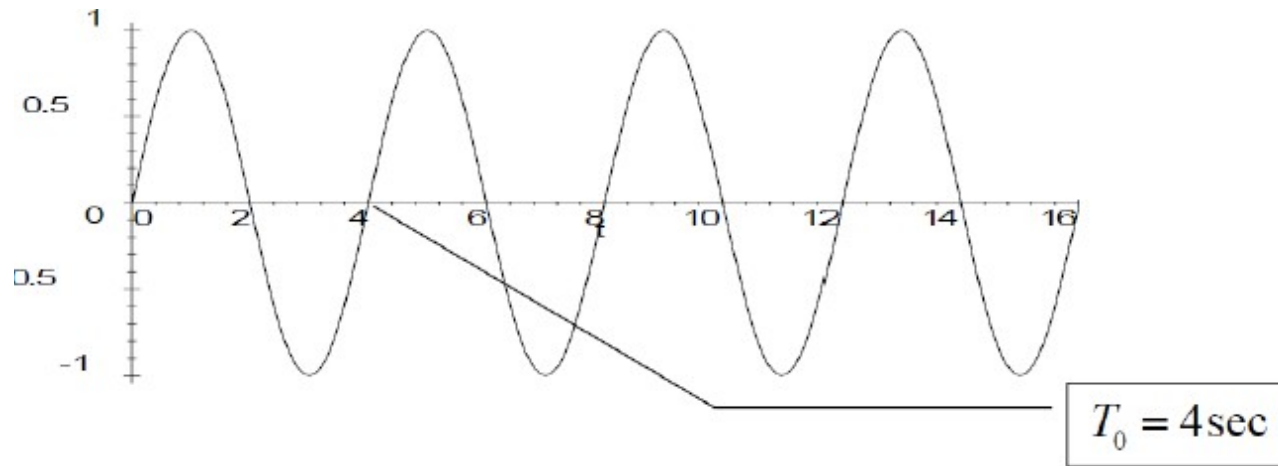
όπου  $f_s$  είναι η συχνότητα δειγματοληψίας.

# Παράδειγμα

- Από το θεώρημα Shannon ξέρουμε ότι πρέπει η συχνότητα δειγματοληψίας να είναι μεγαλύτερη από τη συχνότητα Nyquist
- Τι γίνεται αν αυτό δεν ισχύει;

# Παράδειγμα

- Έστω ημιτονικό σήμα  $x(t) = \sin(\omega_0 t)$  με περίοδο  $T_0 = 4$  sec, άρα συχνότητα  $f_0 = 0,25$  Hz

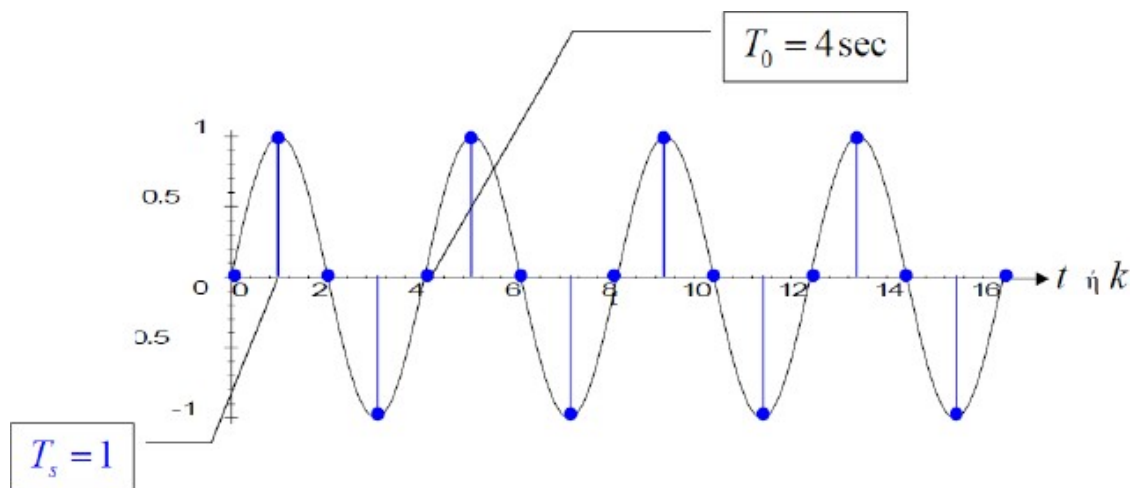


- οπότε  $2f_0 = 0,5$

# Παράδειγμα

- Αν επιλέξουμε συχνότητα δειγματοληψίας  $F_s=1,0 > 0,5 = 2f_0$  τα δείγματα θα είναι

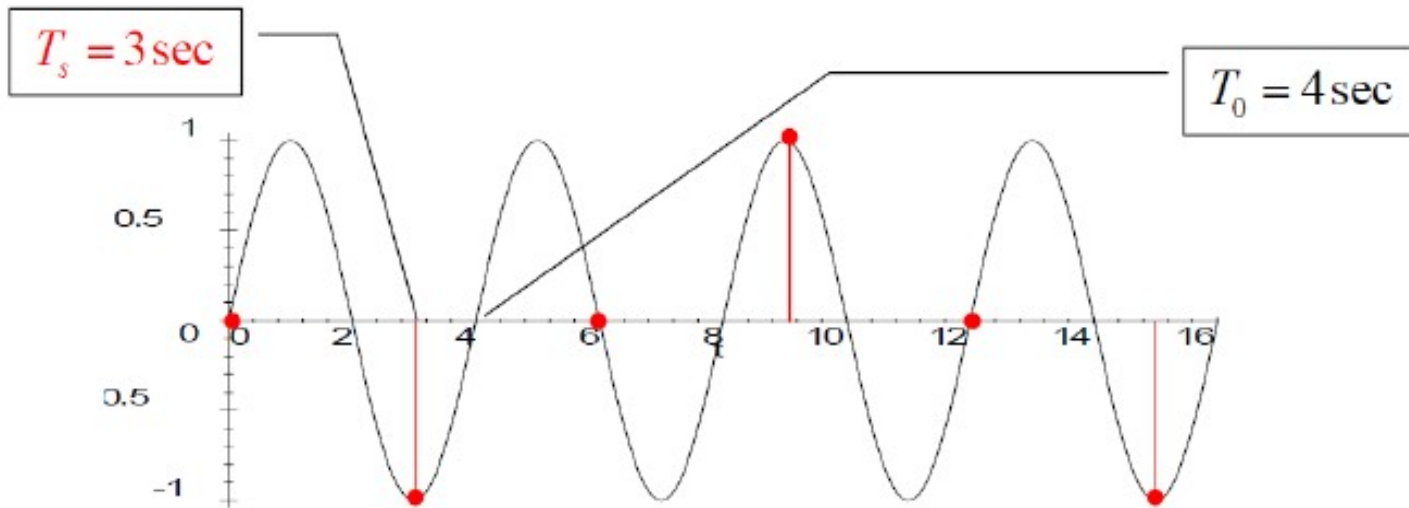
$$x[k] = \sin\left(\frac{\pi}{2}kT_s\right) = \sin\left(\frac{\pi}{2}k\frac{1}{f_s}\right) = \sin\left(\frac{\pi}{2}k\right)$$



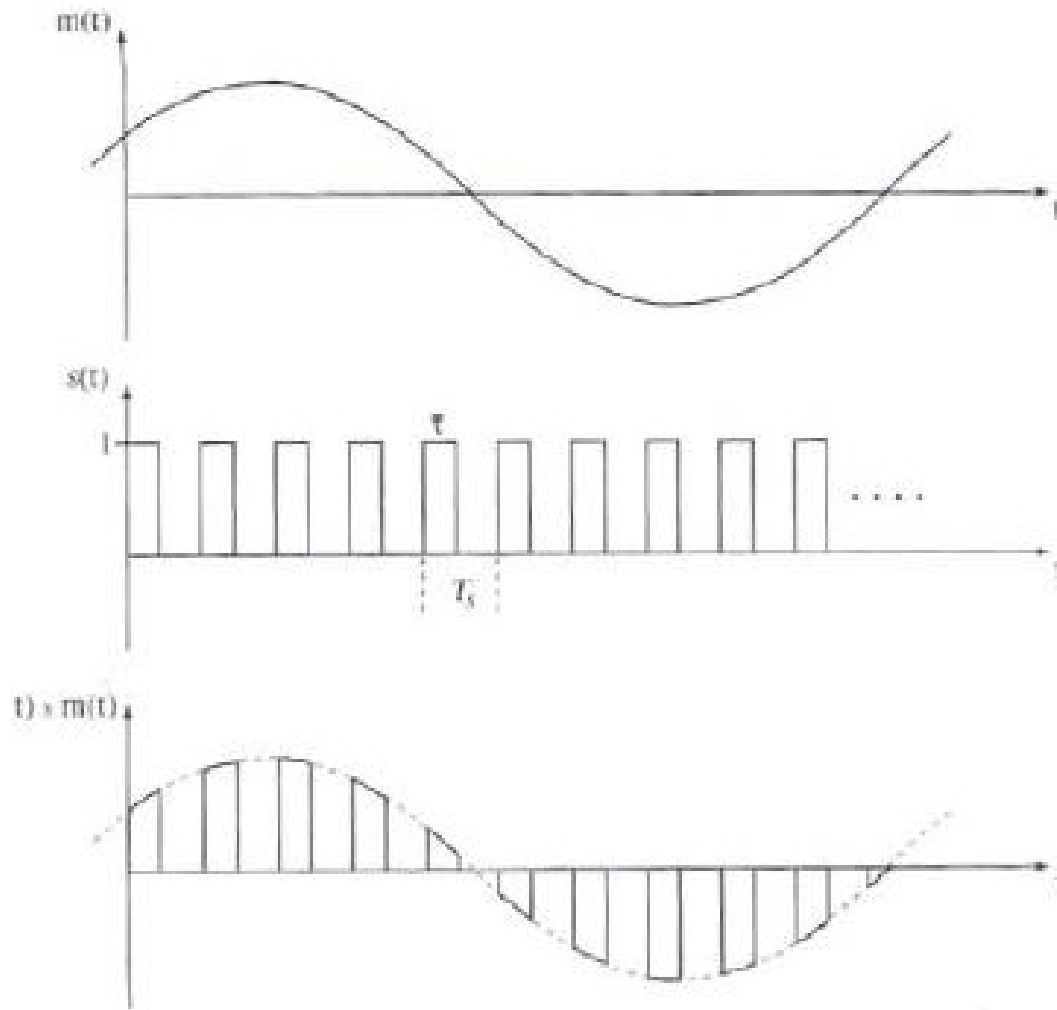
# Παράδειγμα

- Αν όμως επιλέξουμε συχνότητα δειγματοληψίας  $F_s = 1/3 < 0,5 = 2f_0$  τα δείγματα θα είναι

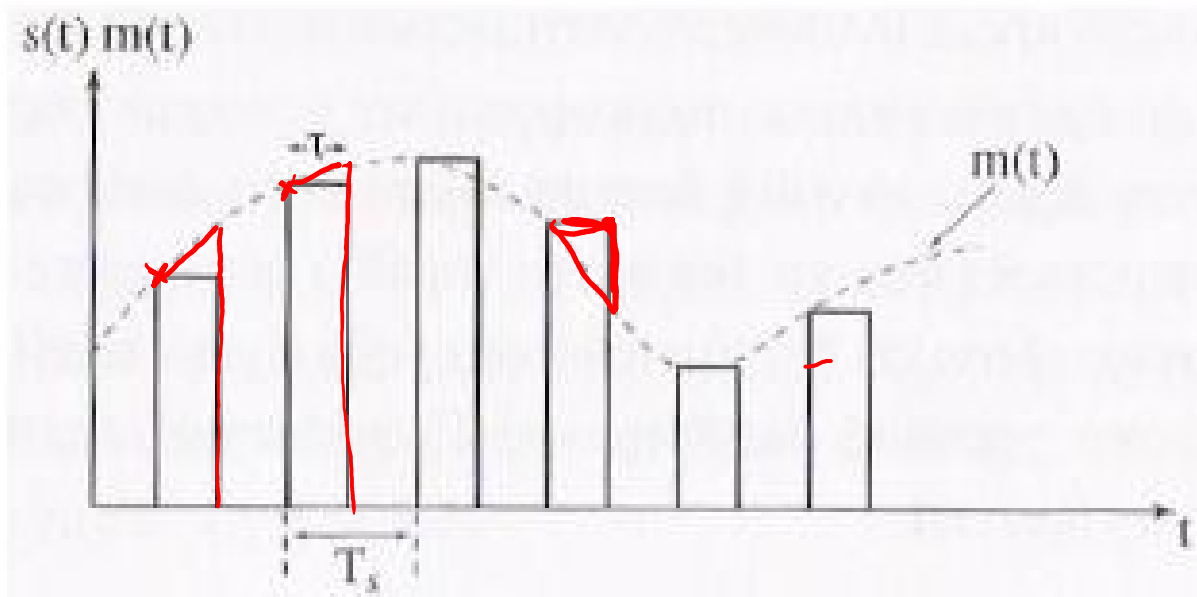
$$x[k] = x(kTs) = \sin(\omega_0 kTs) = \sin(2\pi f_0 kTs) = \sin\left(2\pi k \frac{f_0}{f_s}\right) = \sin\left(2\pi k \frac{\frac{1}{4}}{\frac{1}{3}}\right) = \sin\left(\pi k \frac{3}{2}\right)$$



# Φυσική δειγματοληψία

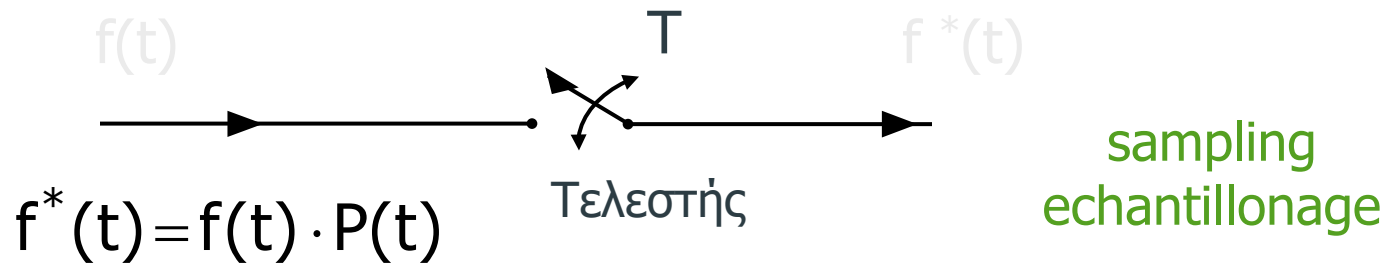


# Φυσική δειγματοληψία με $s(t)$ σήματα σταθερού πλάτους





# Φυσική δειγματοληψία



αν  $P(t)$  σειρά ορθογώνιων παλμών  $\longrightarrow$   
τότε η  $f^*(t)$  ισοδυναμεί με την κατά πλάτος  
διαμόρφωση μιας φέρουσας κυματομορφής  
παλμών  $P(t)$  από την  $f(t)$ .

# Φυσική δειγματοληψία

- Η  $f^*(t)$  περιέχει άθικτο το φάσμα της  $f(t)$  ?

$$f^*(t) = f(t) \cdot P(t) \quad P(t) : \text{σειρά} \\ \text{περιοδικών παλμών}$$

- Ανάπτυγμα σε σειρά Fourier της  $P(t)$

$$P(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \sigma\upsilon\nu\eta\omega t + \beta_n \eta\mu\eta\omega t)$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T P(t) \sigma\upsilon\eta\omega t \, dt,$$

$$a_0 = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) \, dt$$

$$\beta_n = \dots \quad \eta\mu\eta\omega t$$


# ΤΟ ΦΑΣΜΑ ΤΗΣ $f^*(t)$

$$\cos \omega t = \frac{e^{j\omega t} + e^{-j\omega t}}{2}, \quad \sin \omega t = \frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j}$$

⋮

$$P(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{jn\omega t} \quad \omega = 2\pi f$$

$$c_n = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) e^{-jn\omega t} dt$$


$$f^*(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n \cdot f(t) e^{jn\omega t}, \quad \omega = 2\pi/T$$

# Μετασχηματισμός Fourier της $f(t)$ :

$$f(t) \longleftrightarrow F(v)$$

ὅμοια  $f^*(t) \longleftrightarrow F^*(v)$

$$F^*(v) \equiv F\{f^*(t)\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F\{c_n \cdot f(t)e^{jn\omega t}\}$$

$$= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n F\{f(t)e^{jn\omega t}\}$$

# Μετασχηματισμός Fourier της $f(t)$ :

από το “θεώρημα ολίσθησης”

$$F \{f(t) \cdot e^{j2\pi v_0 t}\} = F(v - v_0)$$

όταν η χρονική συνάρτηση  $f(t)$  πολλαπλασιάζεται με  $e^{j\omega_0 t}$   Το φάσμα “ολισθαίνει” κατά  $v_0$

$$F^*(v) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n F\left(v - \frac{n}{T}\right)$$

$$, \quad \frac{n}{T} = n f_s$$

# ΤΟ ΦΑΣΜΑ ΤΗΣ $f^*(t)$

## □ Συμπεράσματα :

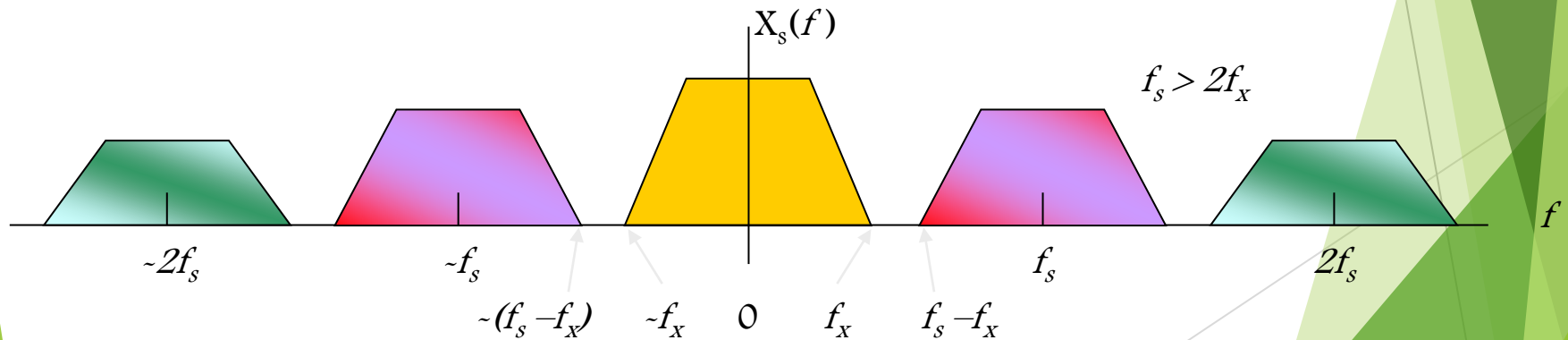
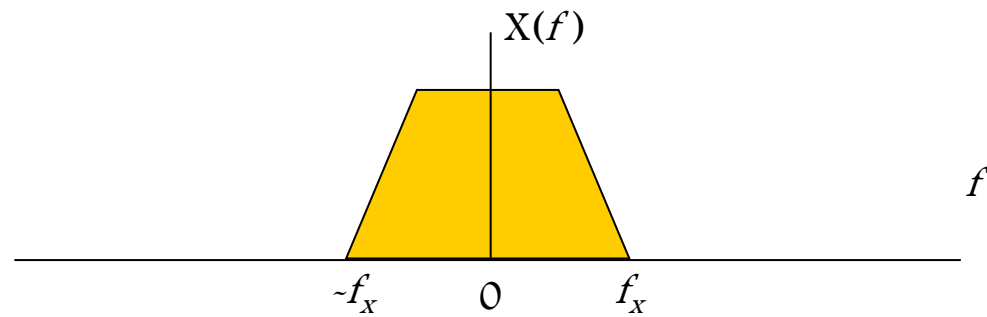
- Η ακριβής μορφή των παλμών  $P(t)$  δεν έχει ιδιαίτερη σημασία, αρκεί  $\tau \ll T$ .
- Το αρχικό φάσμα περιορισμένο σε μία ζώνη ( $B$ , band-limited)
- Πρέπει  $f_s \geq 2B$

□ Αν  $P(t)$  σειρά Dirac  $\sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - nT) \Rightarrow C_n = \frac{1}{T}$

και  $F^*(\nu) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{\infty} F(\nu - nf_s)$

- Αν το φάσμα του αρχικού σήματος δεν είναι περιορισμένο ➡ “Αναδίπλωση φάσματος” (Aliased spectrum)

Το φάσμα συχνοτήτων του  
δειγματοληπτημένου μηνύματος είναι ένα  
άθροισμα...



## 5. ΓΕΝΙΚΕΥΜΕΝΟ ΘΕΩΡΗΜΑ ΔΕΙΓΜΑΤΟΛΗΨΙΑΣ

□ Αν φάσμα πηγής 0 Hz - B Hz  $\longrightarrow f_{S_{\min}} = 2B$   
"Βασική ζώνη"

αν φάσμα πηγής B σε ψηλότερες συχνότητες  $\longrightarrow$   
 $f_{S_{\min}} = ?$  "Ζώνη διελεύσεως"

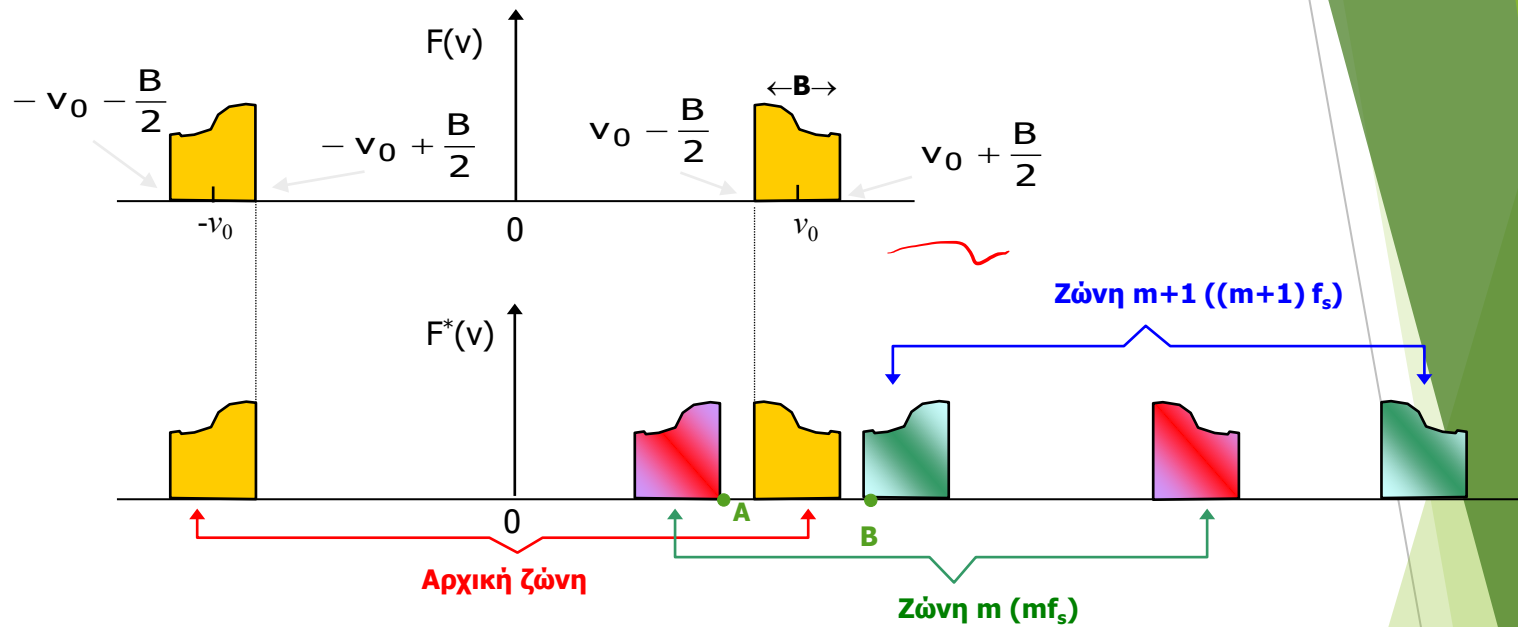
□ Αν το φάσμα του  $f(t)$  περιέχεται

$$v_0 - \frac{B}{2} \leq |v| \leq v_0 + \frac{B}{2} \quad \text{με} \quad v_0 > \frac{B}{2}$$

Ποιες οι συνθήκες ώστε το φάσμα της  $F^*(v)$  να αποτελείται από ζώνες που δεν επικαλύπτουν τις "αρχικές";



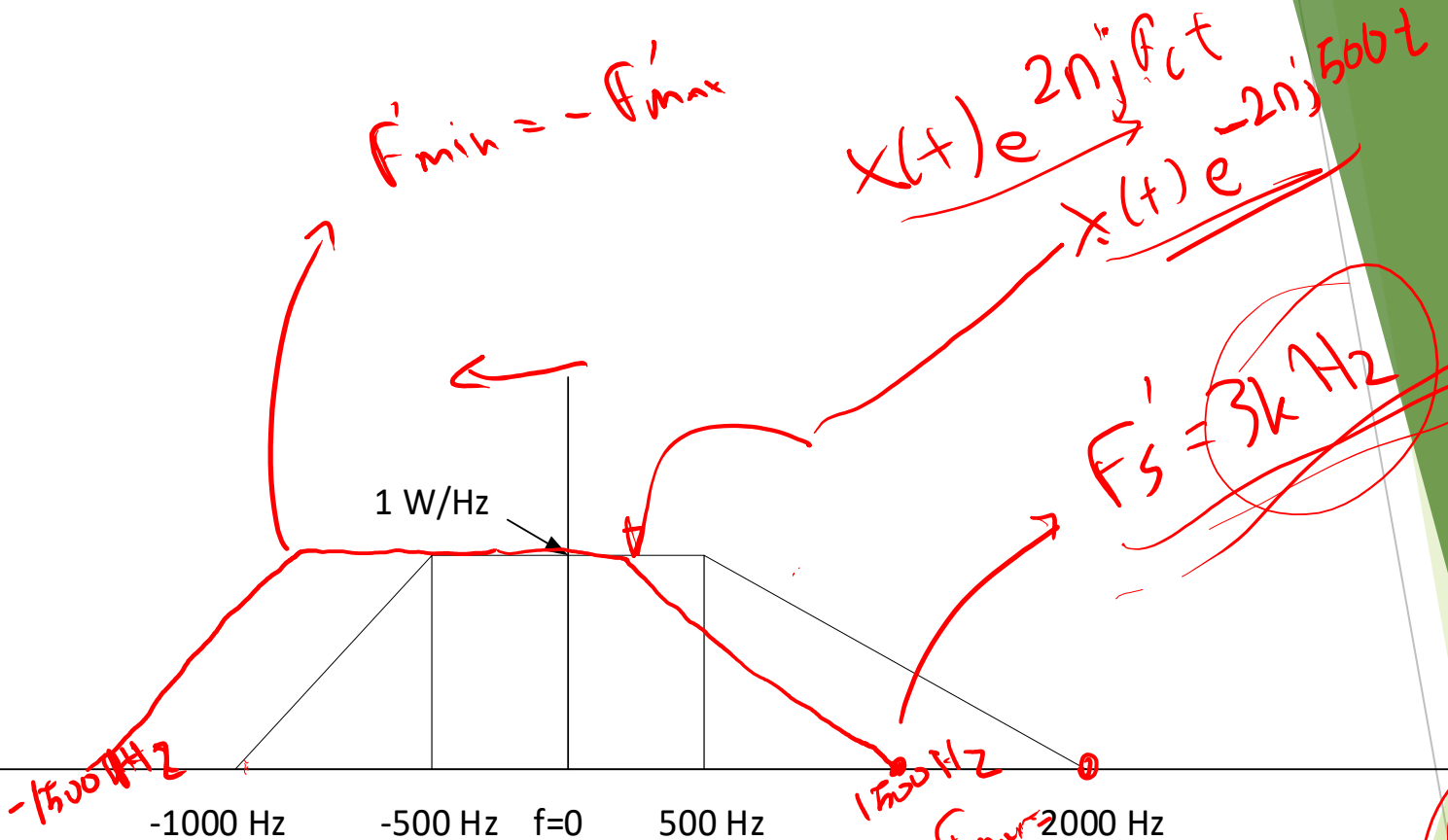
## 5. ΓΕΝΙΚΕΥΜΕΝΟ ΘΕΩΡΗΜΑ ΔΕΙΓΜΑΤΟΛΗΨΙΑΣ



$$\begin{aligned}
 A: & \quad mf_s - v_0 + \frac{B}{2} \leq v_0 - \frac{B}{2} \\
 B: & \quad (m+1)f_s - v_0 - \frac{B}{2} \geq v_0 + \frac{B}{2}
 \end{aligned}
 \left. \vphantom{\begin{aligned} A: \\ B: \end{aligned}} \right\}
 \begin{aligned}
 & \quad mf_s \leq 2v_0 - B \\
 & \quad (m+1)f_s \geq 2v_0 + B
 \end{aligned}$$

$$\frac{2v_0 + B}{m+1} \leq f_s \leq \frac{2v_0 - B}{m}$$

Οι  $f_s$  δεν μπορούν να είναι οποιεσδήποτε.



-1500 Hz    -1000 Hz    -500 Hz    f=0    500 Hz    1500 Hz    2000 Hz  
 $F_{max}$

## ΑΣΚΗΣΗ

- Έστω ένα συνεχές σήμα με εύρος ζώνης συχνοτήτων μεταξύ 0 και 50 Hz
  - Αρκούν 4 στάθμες για την περιγραφή του ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ )
  - $P_1 = P_2 = 3/8$   $P_3 = P_4 = 1/8$
- Να βρείτε
  - 1. Την άριστη συχνότητα δειγματοληψίας
  - 2. Το  $H$  του ασυνεχούς σήματος
  - 3. Τον ρυθμό  $R$  της ασυνεχούς πληροφορίας
  - 4. Την χωρητικότητα  $C$  του διακριτού καναλιού για PCM κωδικοποίηση
  - Υπάρχει καλύτερη κωδικοποίηση ???