

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ



سیگنال‌ها و سیستم‌ها

درس ۶

سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان (۲)

Linear Time-Invariant (LTI) Systems (2)

کاظم فولادی قلعه

دانشکده مهندسی، دانشکدگان فارابی

دانشگاه تهران

<http://courses.fouladi.ir/sigsys>

طرح درس

COURSE OUTLINE

پاسخ نمونه‌ی واحد و خصوصیات سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان گسسته-زمان

The unit sample response and properties of DT LTI systems

سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

Systems Described with Linear Constant-Coefficient Difference Equations

سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان (۲)

۱

پاسخ نمونه‌ی
واحد و
خصوصیات
سیستم‌های
خطی
تغییرناپذیر
با زمان
گسسته-زمان

Properties of Convolution and DT LTI Systems

1) A DT LTI System is *completely characterized* by its unit sample response

Ex. #1: $h[n] = \delta[n - n_0]$

There are **many** systems with this response to $\delta[n]$.

There is **one** LTI System with this response to $\delta[n]$:

$$y[n] = x[n - n_0]$$

⇓

$$x[n] * \delta[n - n_0] = x[n - n_0]$$

Ex. #2:

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k] \quad \text{- An Accumulator}$$

Unit Sample response

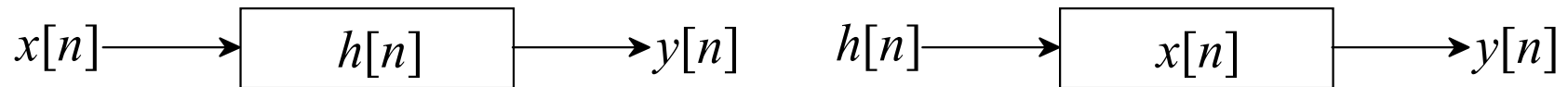
$$h[n] = \sum_{k=-\infty}^n \delta[k] = u[n]$$

⇓

$$x[n] * u[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k]$$

The Commutative Property

$$y[n] = x[n] * h[n] = h[n] * x[n]$$



Ex: Step response $s[n]$ of an LTI system

$$s[n] = u[n] * h[n] = h[n] * u[n]$$

↑
step
input

↑
“input”

↑
Unit Sample response
of accumulator

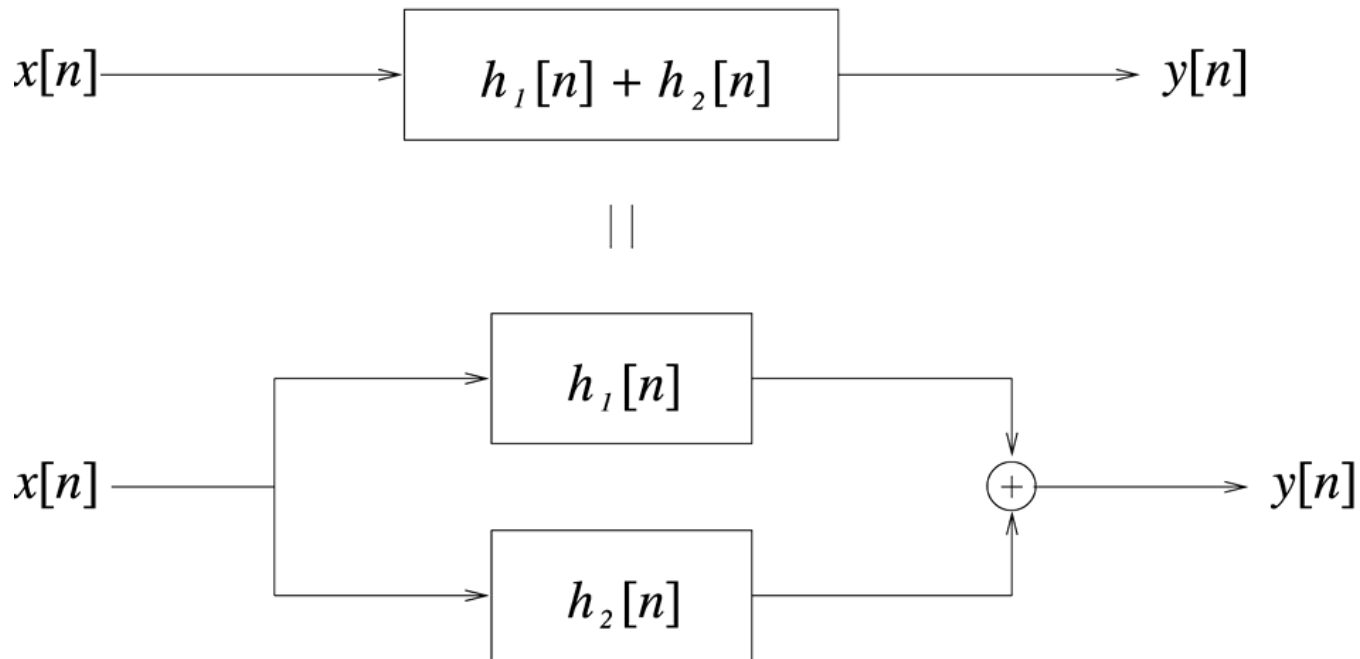
⇓

$$s[n] = \sum_{k=-\infty}^n h[k]$$

The Distributive Property

$$x[n] * (h_1[n] + h_2[n]) = x[n] * h_1[n] + x[n] * h_2[n]$$

Interpretation



خاصیت توزیع‌پذیری

مثال

$$x[n] = 0.5^n u[n] + 2^n u[-n]$$

$$h[n] = u[n]$$

$$x_1[n] = 0.5^n u[n]$$

$$x_2[n] = 2^n u[-n]$$

$$y[n] = (x_1[n] + x_2[n]) * h[n]$$

$$y_1[n] = \left(\frac{1 - 0.5^{n+1}}{1 - 0.5} \right) u[n] \quad y_2[n] = \begin{cases} 2^{n+1} & n \leq 0 \\ 2 & n \geq 1 \end{cases}$$

The Associative Property

$$x[n] * (h_1[n] * h_2[n]) = (x[n] * h_1[n]) * h_2[n]$$

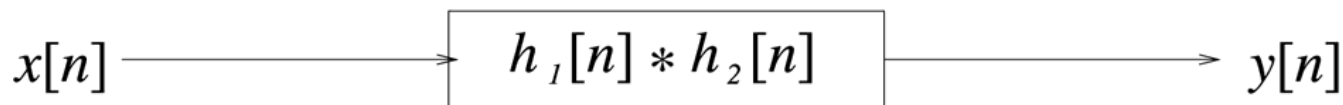
(Commutativity) ||

$$x[n] * (h_2[n] * h_1[n]) = (x[n] * h_2[n]) * h_1[n]$$

Implication (Very special to LTI Systems)



||

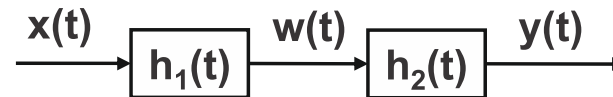


||



خاصیت شرکت پذیری

مثال



$$h_1[n] = \sin(8n)$$

$$h_2[n] = a^n u[n]$$

$$x[n] = \delta[n] - a\delta[n-1]$$

$$y[n] = ?$$

$$y[n] = \sin(8n)$$

Properties of LTI Systems

1) Causality $\Leftrightarrow h[n] = 0$ for all $n < 0$

2) Stability $\Leftrightarrow \sum_{k=-\infty}^{+\infty} |h[k]| < \infty$

خاصیت بی‌حافظه بودن

مثال

$$h[n] = K\delta[n]$$

$$\Downarrow$$

$$y[n] = Kx[n]$$

خاصیت وارون‌پذیر بودن

مثال

وجود داشته باشد h_i که:

$$h[n] * h_i[n] = \delta[n]$$

سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان (۲)

۵

سیستم‌های
توصیف‌شده
با معادلات
تفاضلی
خطی با
ضرایب ثابت

سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

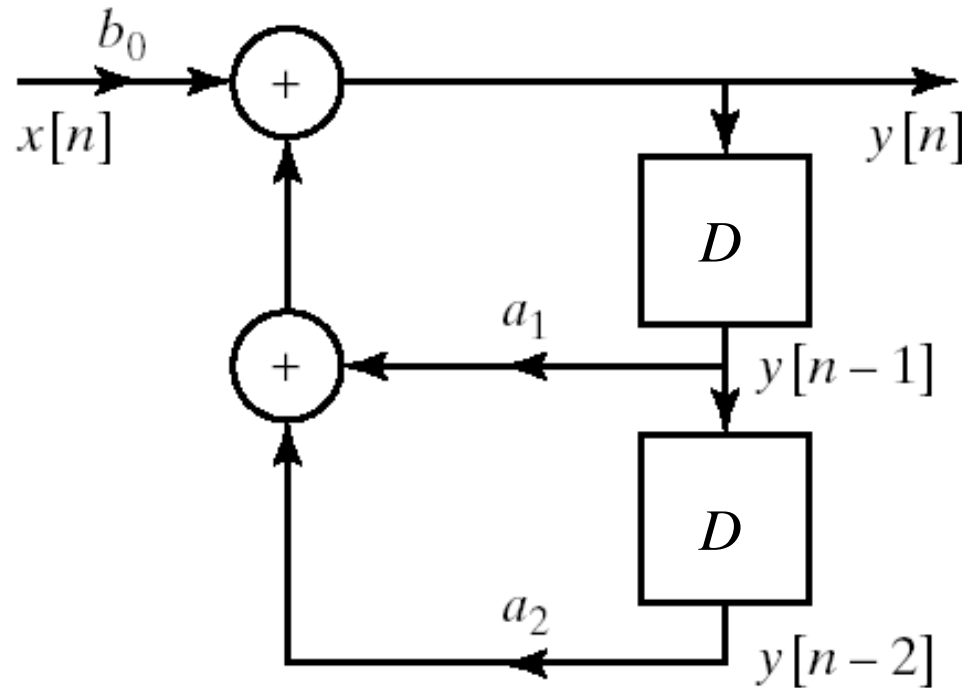
$$\sum_{k=0}^N a_k y[n-k] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

بازنمایی با نمودار بلوکی

BLOCK DIAGRAM REPRESENTATION

$$y[n] = a_1 y[n-1] + a_2 y[n-2] + b_0 x[n]$$

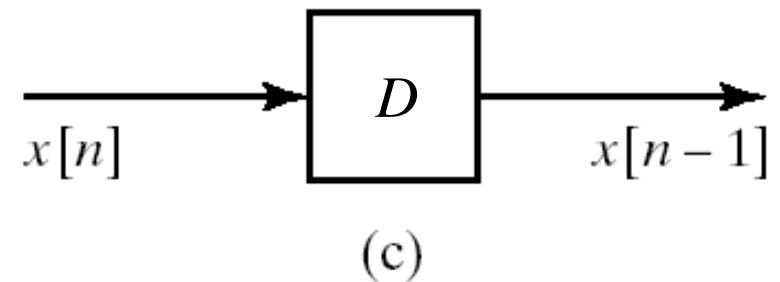
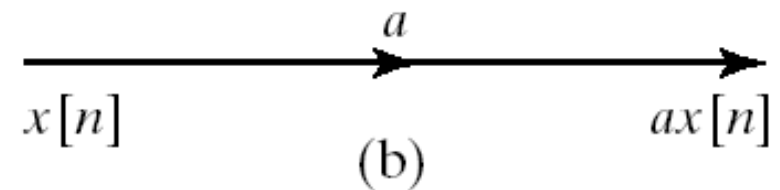
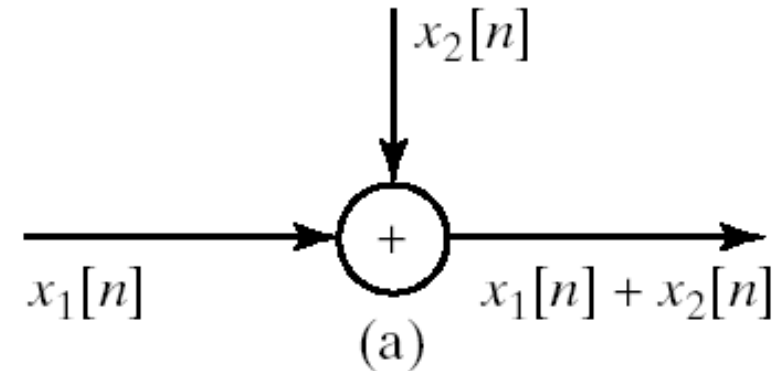


سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

بازنمایی با نمودار بلوکی

BLOCK DIAGRAM REPRESENTATION

- LTI systems with **rational system function** can be represented as **constant-coefficient difference equation**
- The implementation of difference equations requires **delayed values** of the
 - input
 - output
 - intermediate results
- The requirement of delayed elements implies need for **storage**
- We also need means of
 - **addition**
 - **multiplication**



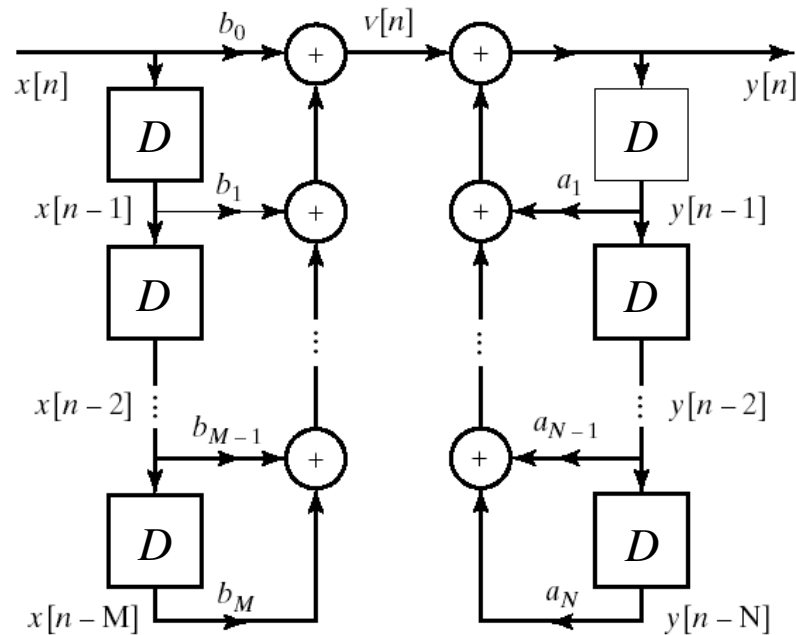
سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

بازنمایی با نمودار بلوکی: فرم مستقیم یک

DIRECT FORM I

$$\sum_{k=0}^N \hat{a}_k y[n-k] = \sum_{k=0}^M \hat{b}_k x[n-k]$$

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



$$v[n] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

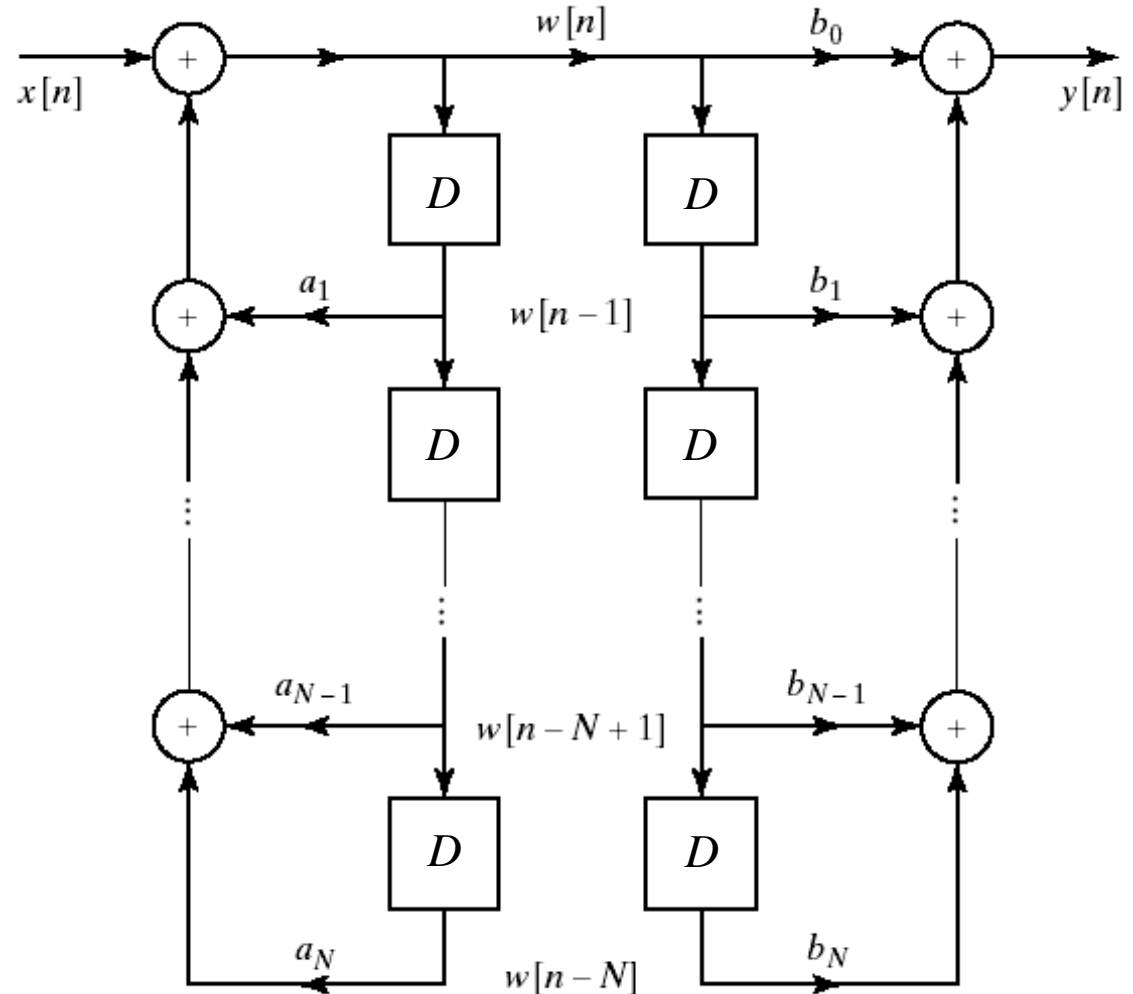
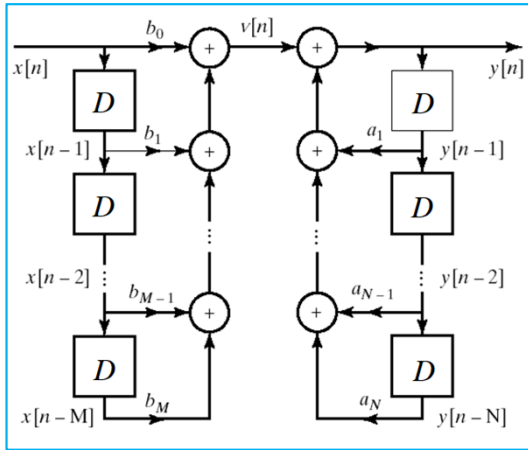
$$y[n] = \sum_{k=1}^N a_k y[n-k] + v[n]$$

سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

بازنمایی با نمودار بلوکی: فرم مستقیم دو

DIRECT FORM II

می‌توان جای دو سیستم متوالی را عوض کرد:



$$w[n] = \sum_{k=1}^N a_k w[n-k] + x[n]$$

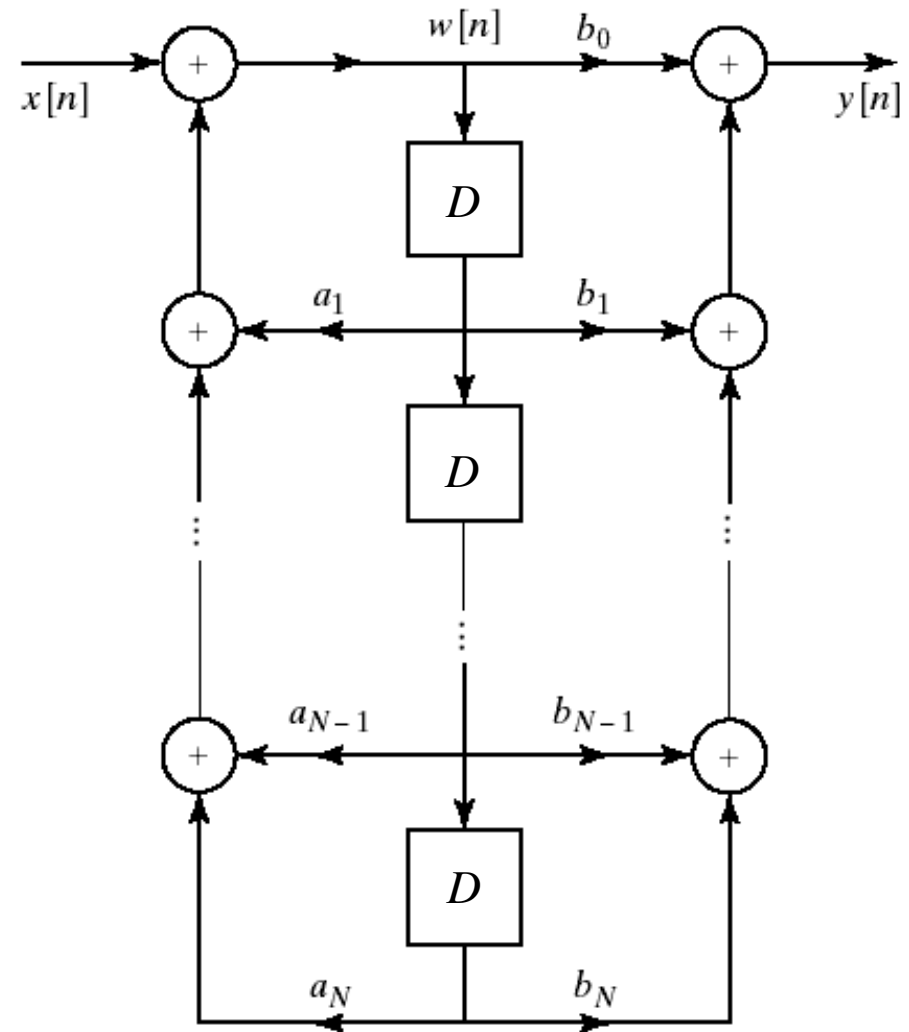
$$y[n] = \sum_{k=0}^M b_k w[n-k]$$

سیستم‌های توصیف‌شده با معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

بازنمایی با نمودار بلوکی: فرم مستقیم دو

DIRECT FORM II

- No need to store the same data **twice** in previous system
- So we can collapse the delay elements into one chain
- This is called Direct Form II or the **Canonical Form**
- Theoretically no difference between Direct Form I and II
- Implementation wise
 - Less memory in Direct II
 - Difference when using finite-precision arithmetic

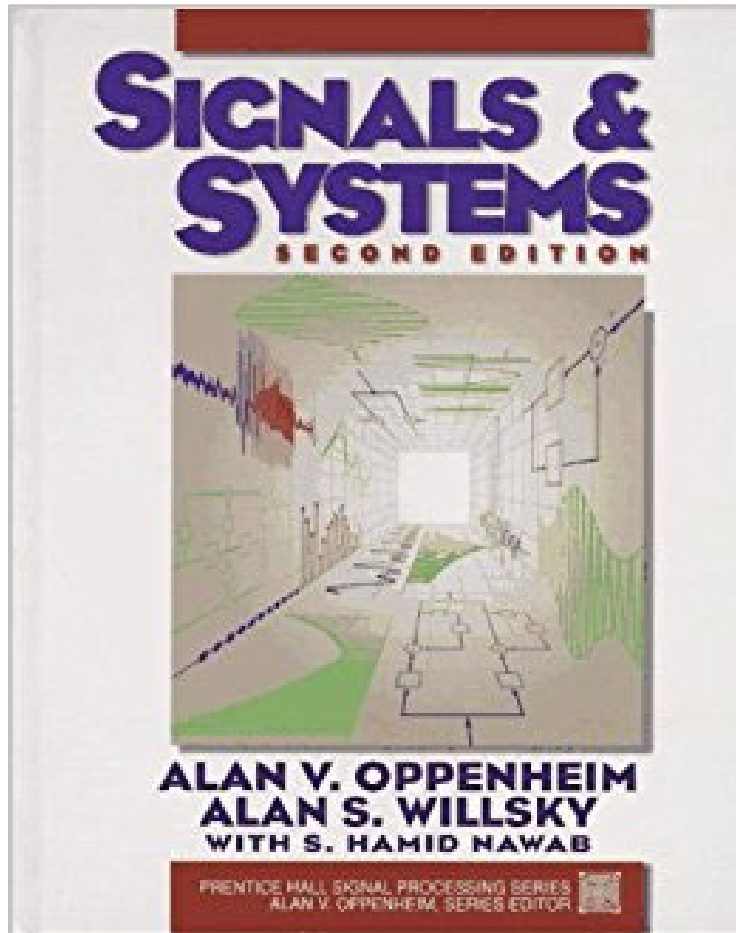


سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان (۲)

۳

منابع

منبع اصلی



A.V. Oppenheim, A.S. Willsky, S.H. Nawab,
Signals and Systems,
Second Edition, Prentice Hall, 1997.

Chapter 2