

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

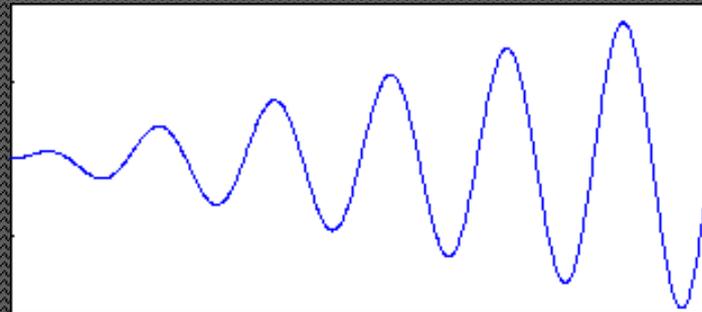


Определение сигнала:

Сигнал – некоторая функциональная зависимость от одной или нескольких переменных



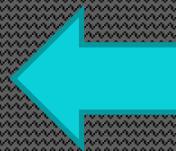
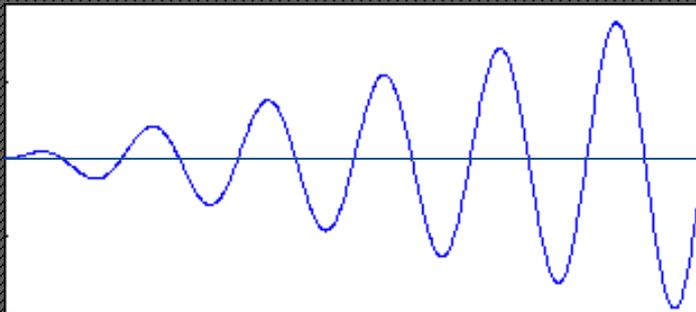
$$S = F(x, y)$$



$$S = x(t)$$

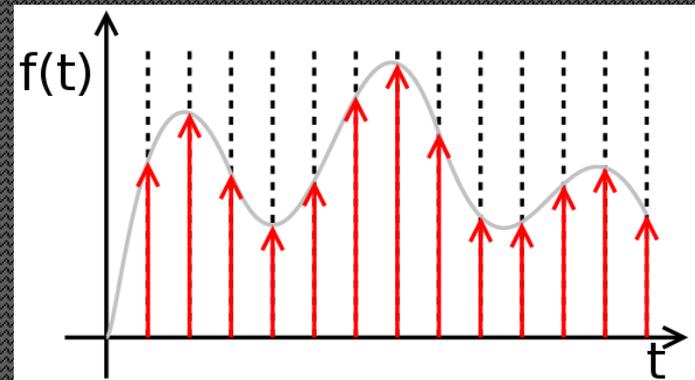
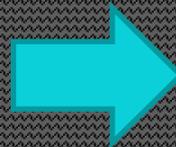
Виды сигналов:

Сигналы бывают:



**Аналоговые
(непрерывные)**

**Цифровые
(дискретные)**



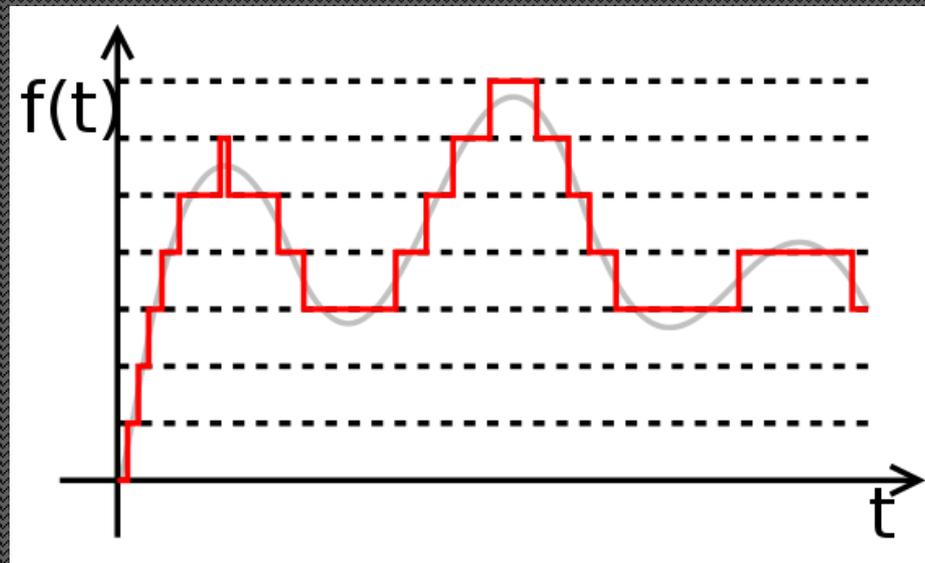
Анализ сигнала:

- 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 ν)
- То есть мы раскладываем сигнал на синусы и косинусы с различными частотами

Теорема Котельникова:

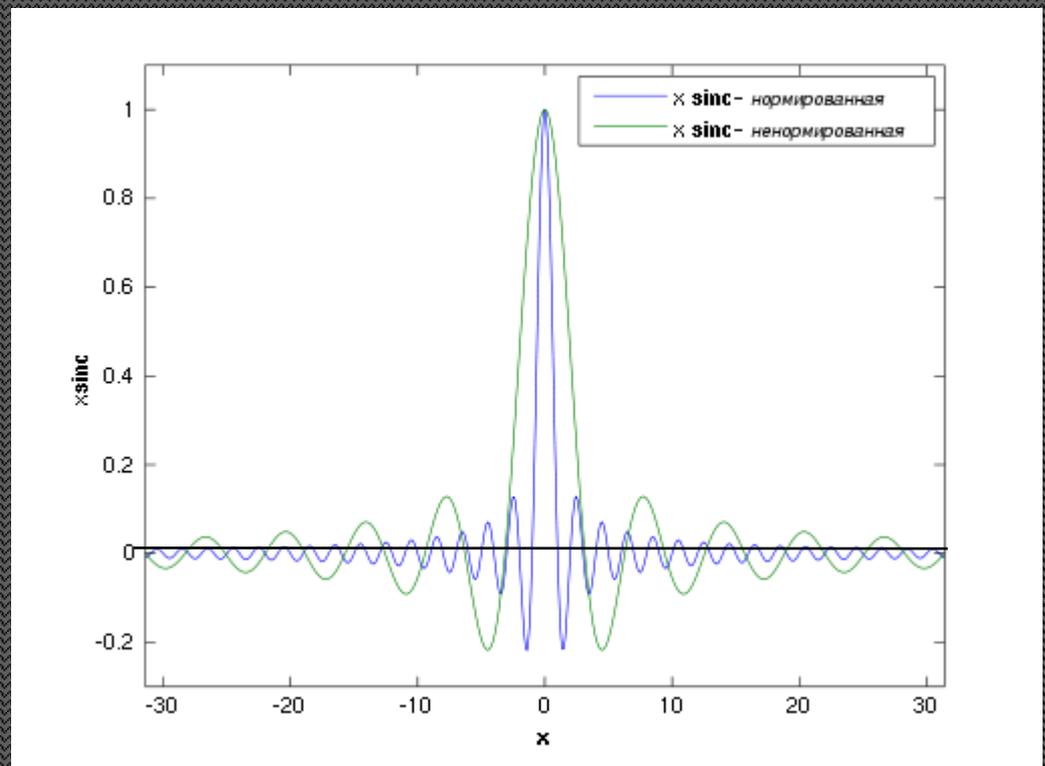
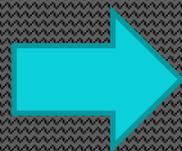
- Пусть:
 - Спектр сигнала $x(t)$ не содержит частот выше F , т.е. $X(\nu) = 0$ за пределами отрезка $[-F, F]$
 - Дискретизация сигнала $x(t)$ производится с частотой F_s , т.е. в моменты времени nT , где $T = F_s^{-1}$
 - $F_s > 2F$
- Тогда исходный аналоговый сигнал $x(t)$ можно точно восстановить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

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

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

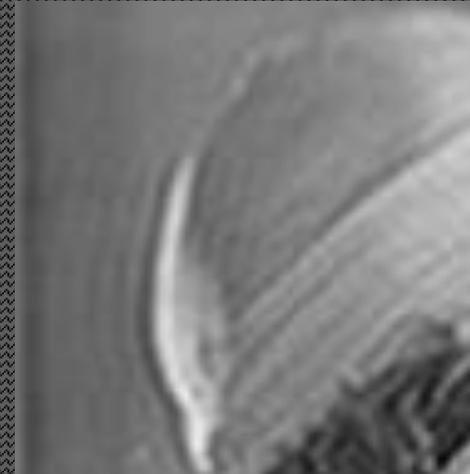
Теорема Котельникова:

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



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

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

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

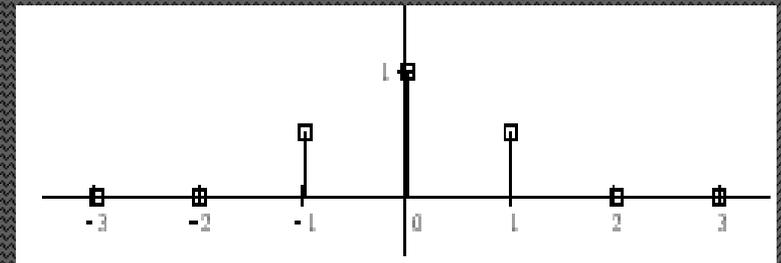
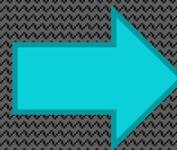
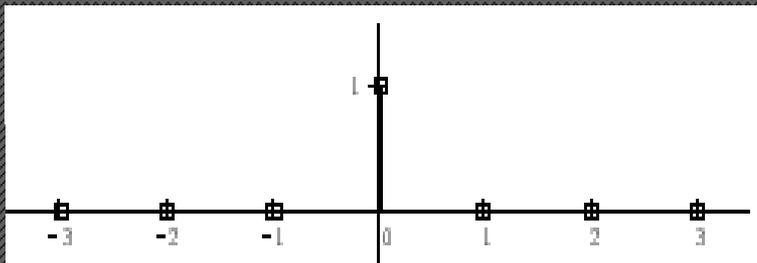
$$y(t) = H(x(t))$$



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

Импульсная характеристика:

- 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

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

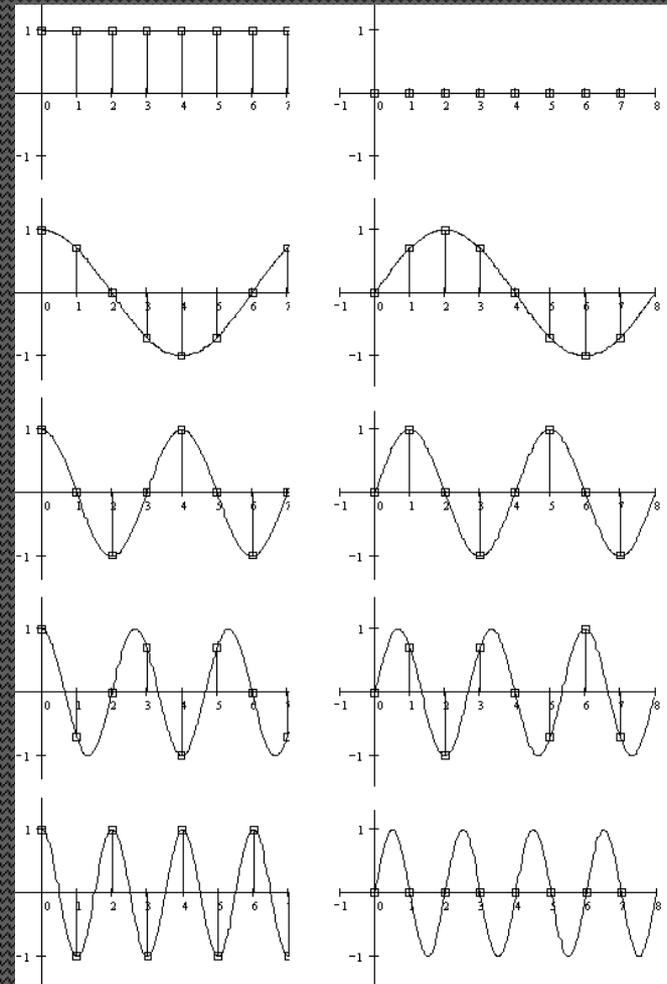
- Если исходный сигнал – вещественный, то формула записывается в следующем виде:

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

- 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)

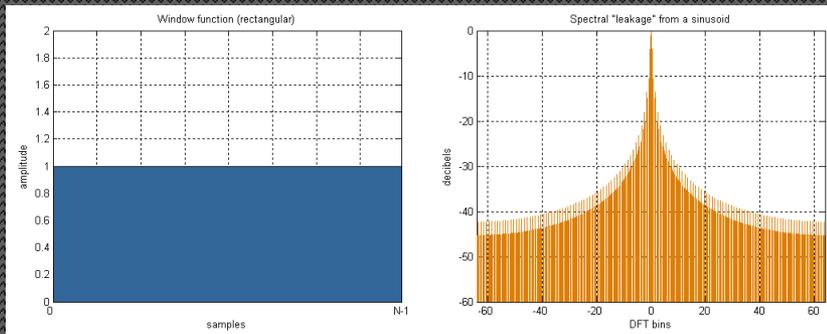
Быстрое преобразование Фурье:

- 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 ($A_k + i * B_k$))

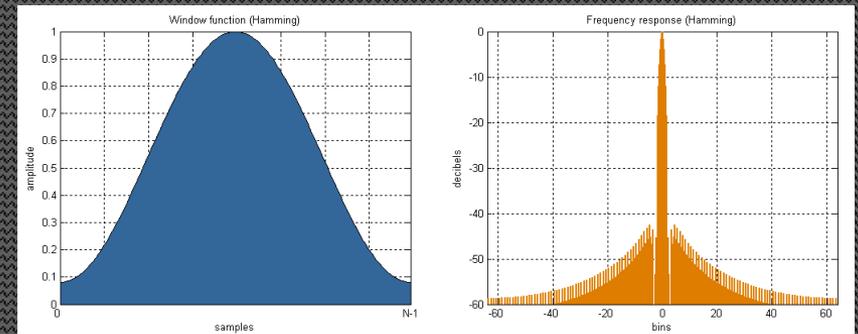
Спектральный анализ:

- 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

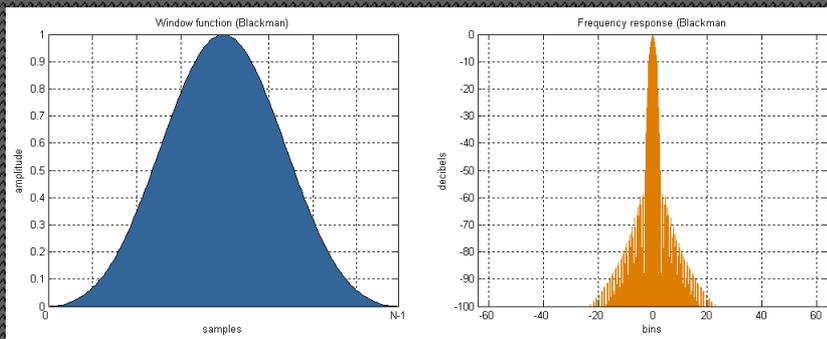
Примеры весовых окон:



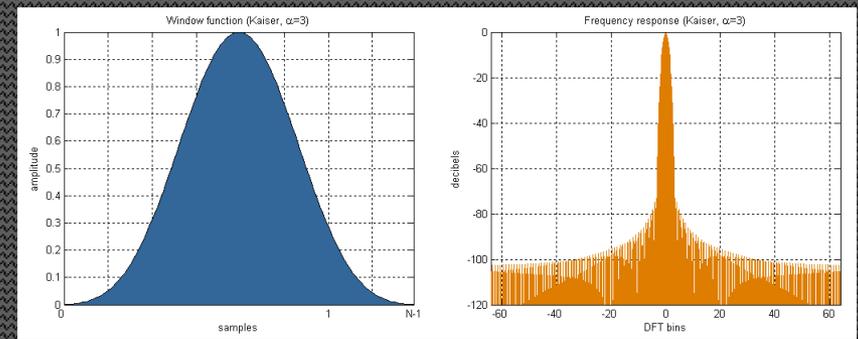
Прямоугольное (нет окна)



Hamming



Blackman

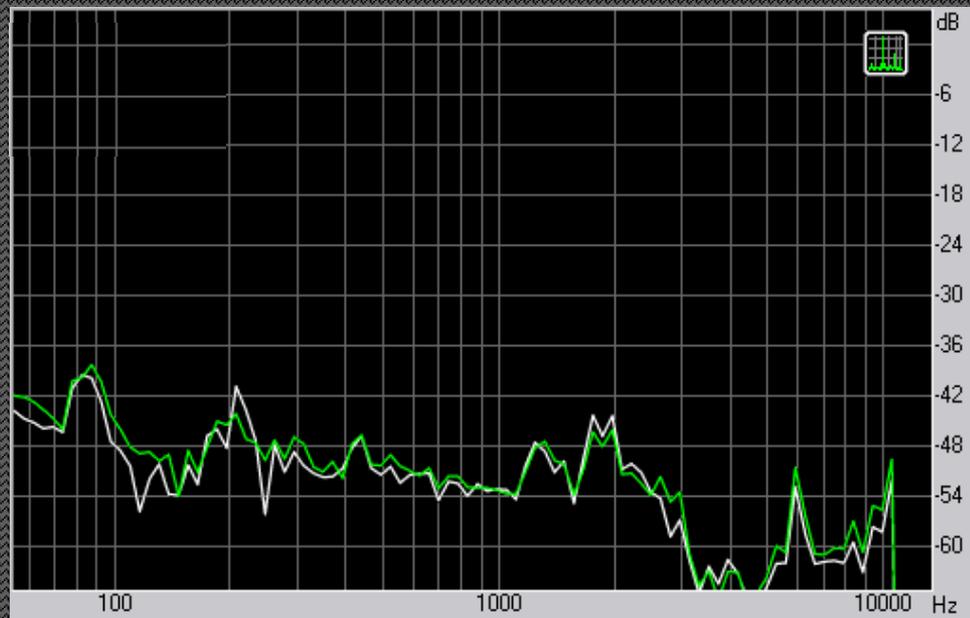


Kaiser

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:

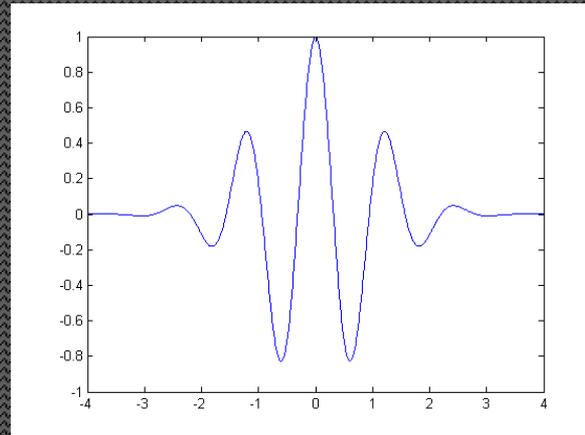
$$F(m, \omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f[n]w[n - m]e^{-j\omega n}$$

- $W(\tau - t)$ – 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

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

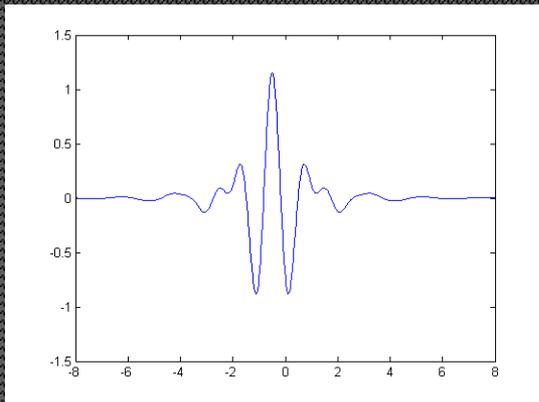
- Нормировка на всей прямой

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

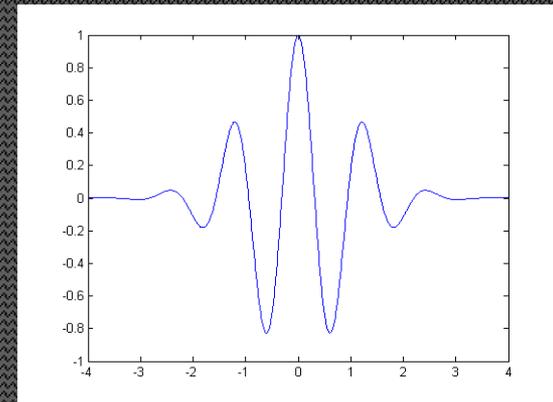
- Нулевые моменты

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

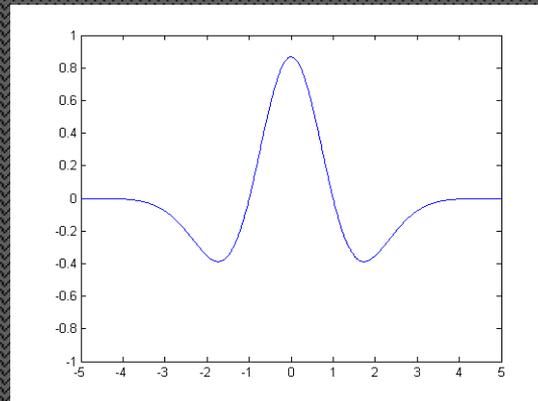
Примеры вейвлетов:



Meyer



Morlet

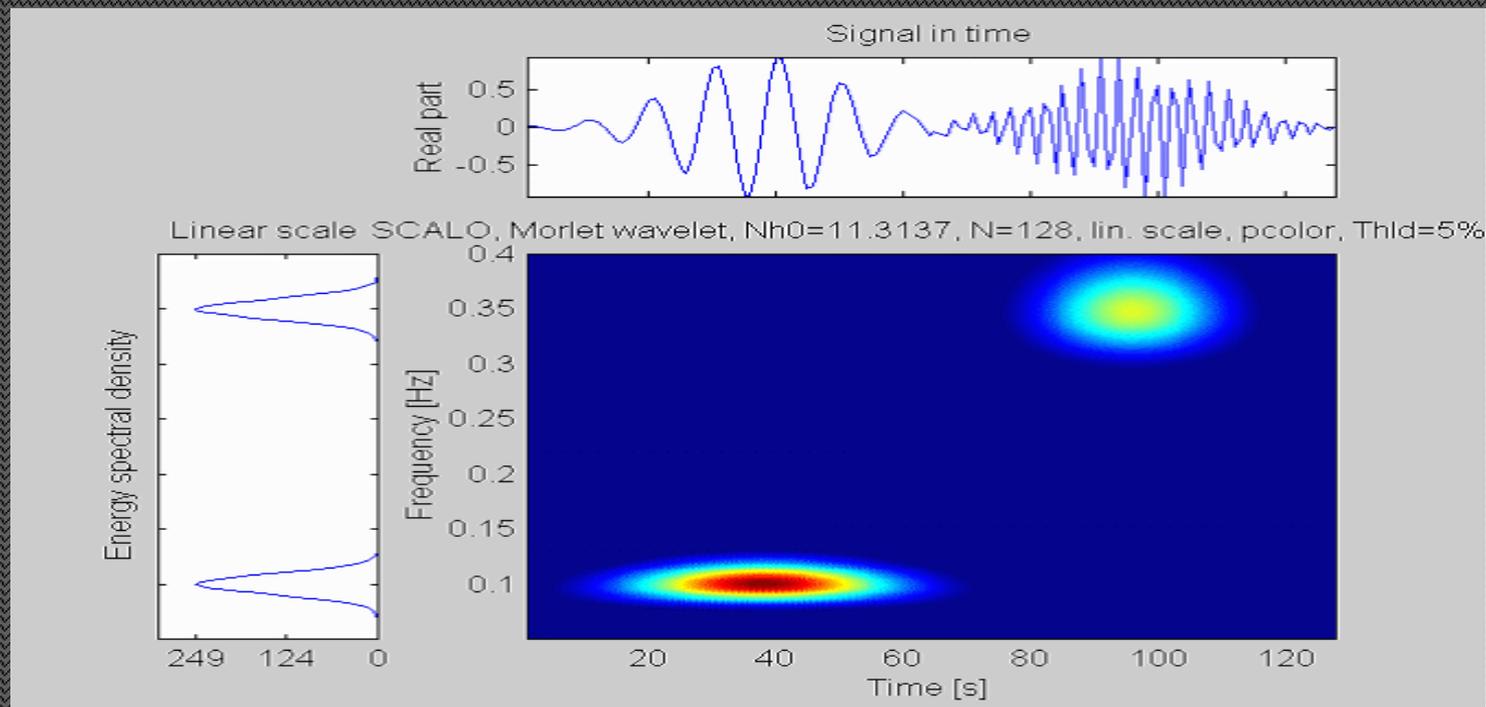


Mexican hat

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**

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

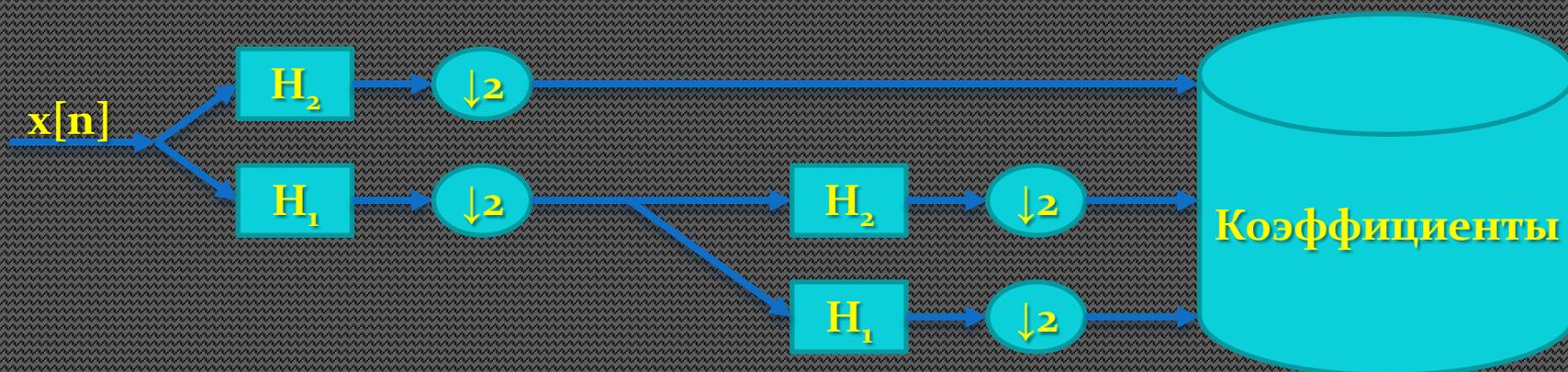
$$x_2^{**}[n] = y_2[n] - y_2[n-1]$$

фильтрация

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

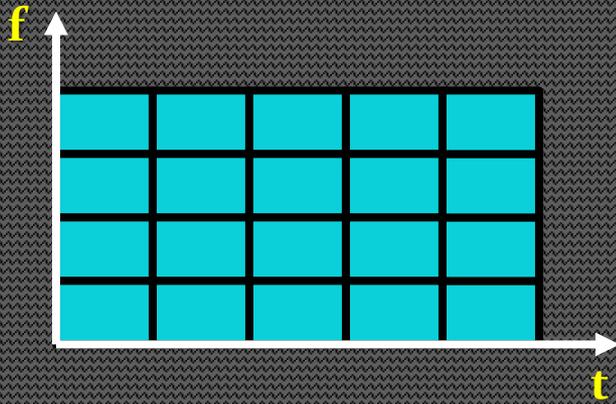
суммирование

Пирамидальное представление:

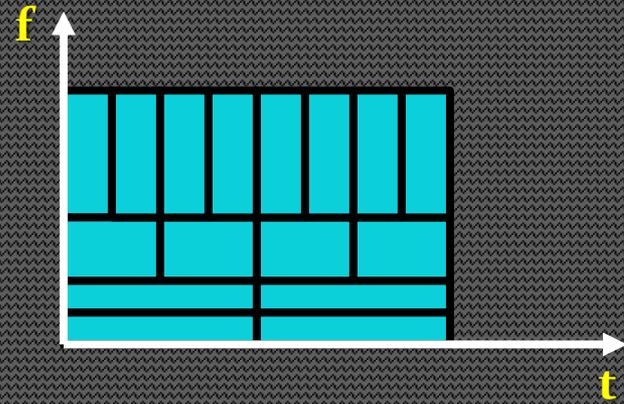


- При вейвлет-преобразовании продолжаем разложение только **низкочастотных** коэффициентов, так как именно низкие частоты представляют наибольший интерес и мы хотим хорошо их выделить

Разбиения частотно-временной области:



Оконное ДПФ

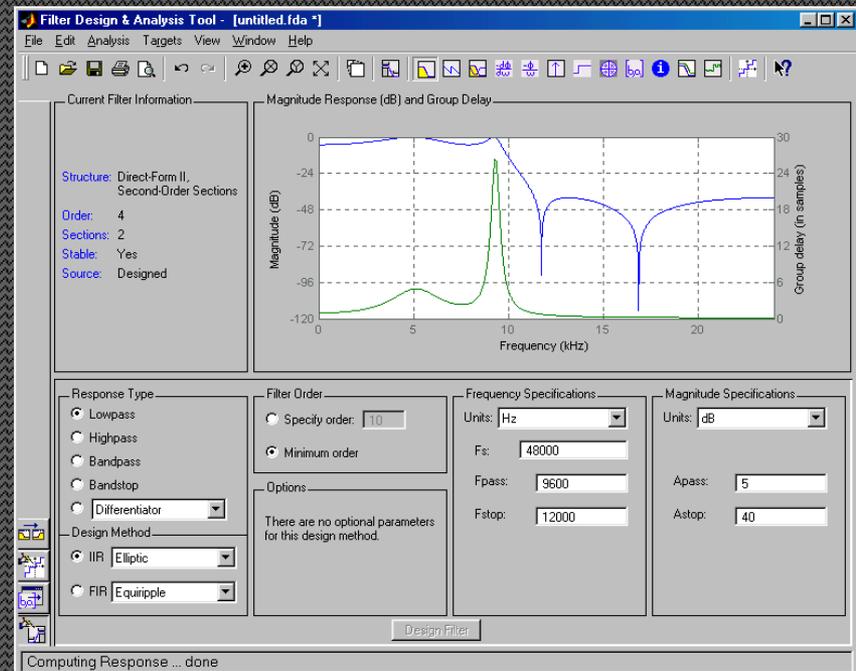


Вейвлеты

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

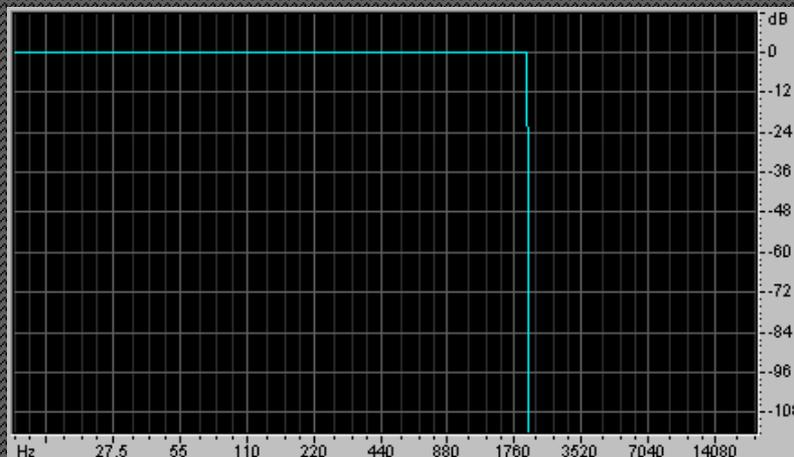
Обработка сигнала:

- Фильтрация
- Шумоподавление

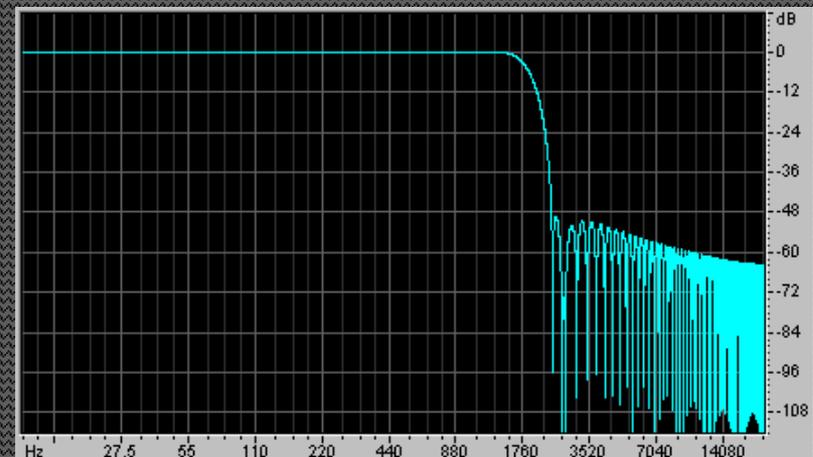


Фильтрация:

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



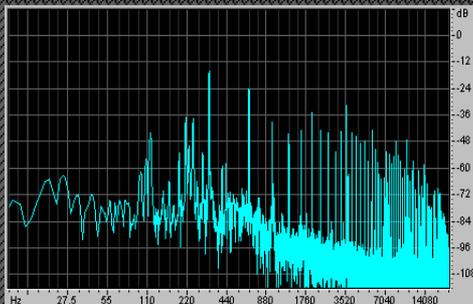
Идеальный фильтр



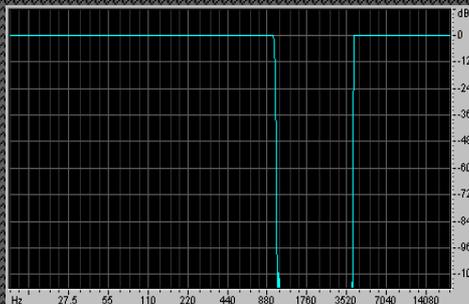
Один из реальных фильтров

Фильтрация:

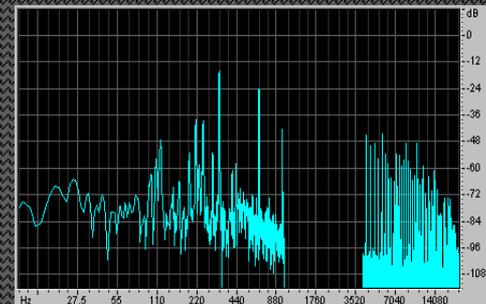
- Спектры сигналов при **фильтрации** (свертке) перемножаются
- Фильтры бывают идеальные (модельные) и используемые на практике
- **Пример:**



*



=



Шумоподавление:

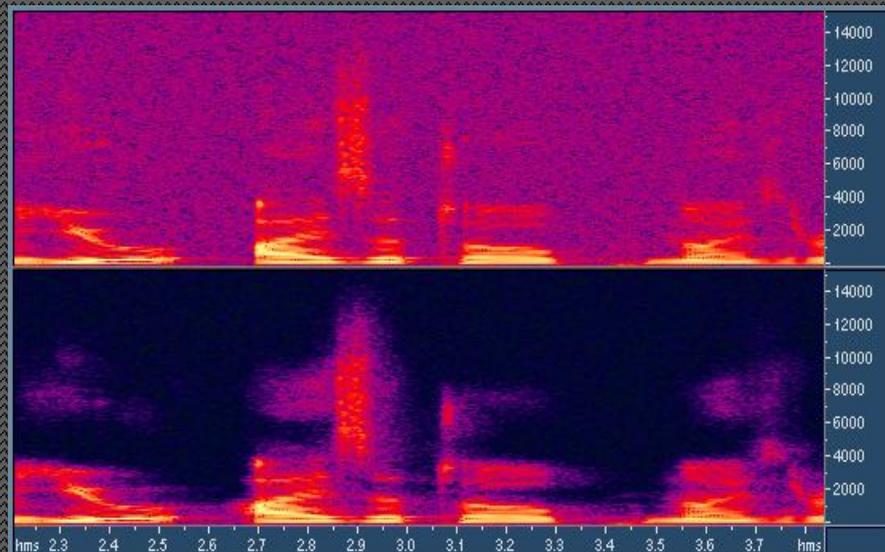
- **Виды шумов:**
 - Импульсные
 - Стационарные
 - Искажения
- Проблема шумоподавления **по-прежнему актуальна**, поскольку раньше она была из-за небольших возможностей аппаратуры, а сейчас из-за того, что многие используют некачественное, бюджетное оборудование

Шумоподавление:

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

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

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



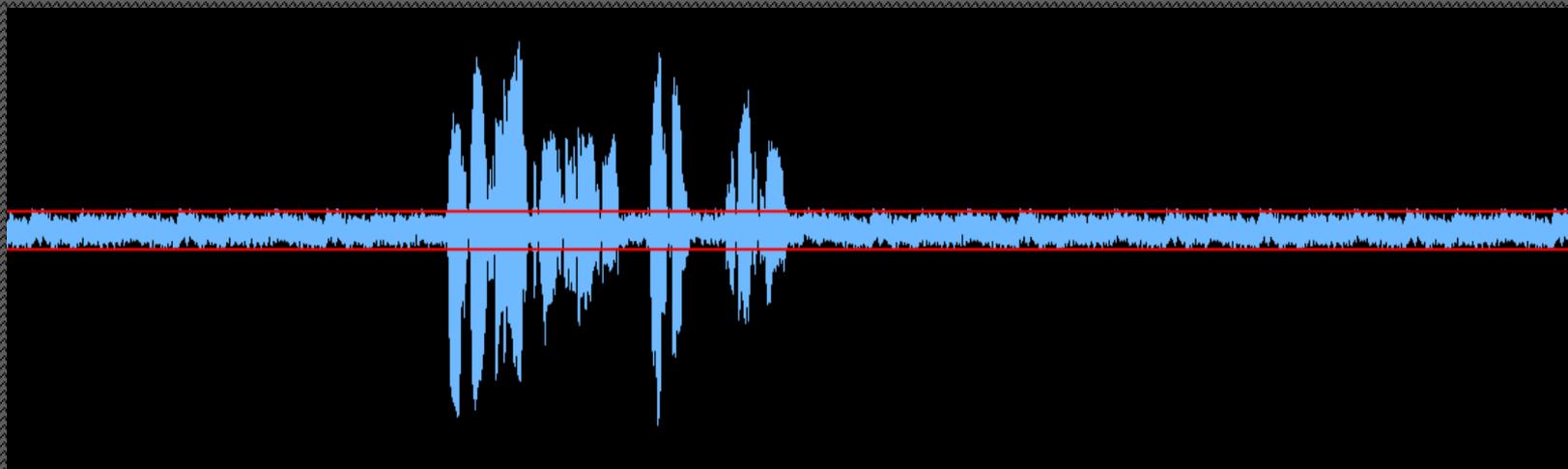
Шумоподавление:



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!