

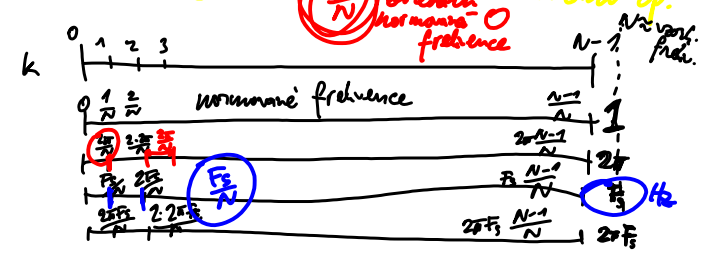
DFT $x[n] \rightarrow$ frekvence $X[k]$ časove sekvence maji N vzorku

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j2\pi kn/N}$$

normovana frekvence [rad]

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X[k] e^{+j2\pi kn/N}$$

čas frekvence konstanta



Vlastnosti DFT.

pro Reálny $x[n]$ $X[k] = X^*[N-k]$

- DFT - obmena kruhovej posunutej sekvence
- $x[n] \rightarrow X[k]$
- $x[\text{mod}_N(n-p)] \rightarrow X[k] \cdot e^{-j2\pi kp/N}$
- $x_1[n] \rightarrow X_1[k]$ $x_2[n] \rightarrow X_2[k]$
- $x_1[n] \otimes x_2[n] \rightarrow X_1[k] \cdot X_2[k]$

Prima príklad

$$x_1[n] = [2, 1, 2, 0, 0]$$

$$x_2[n] = [1, -1, 0, 0]$$

DFT: $X[k] = \sum_{n=0}^3 x_1[n] e^{-j2\pi kn/4}$

k=0	1	1	1	1	4 = X[0]	1	1	1	1	0 = X[4]
k=1	1	-j	1	j	2-2j = X[1]	1	-j	-1	j	1+j = X[5]
k=2	1	-1	1	-1	0 = X[2]	1	-1	1	-1	2 = X[6]
k=3	1	j	1	-j	2+2j = X[3]	1	j	-1	-j	1-j = X[7]

$X[k] = X_1[k] \cdot X_2[k]$

k=0	4	0	0	0	0 = X[0]
k=1	(2-2j)(1+j)	4	0	0	4 = X[1]
k=2	0	2	0	0	0 = X[2]
k=3	(2+2j)(1-j)	4	0	0	4 = X[3]

$X_1[k] \otimes X_2[k] = X[k]$

$X[k] X_2[k] = X[k]$

konvoluce \Leftrightarrow násobeni

obnove = 0.0; for (n=0; n<h; n++) akum += ...

Výpočetní složitost DFT

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j2\pi kn/N}$$

pro 1 X[k] { N komplex. násobeni, N komplex. scitani }

N^2 komplexnich násobeni a N komplex. scitani. N^2 op.

FFT Fast F. transform

butterfly algoritma. Cooley - Tukey

$N \log_2 N$

paralel pro N=2

Signály se spoj. časem $x(t)$ ← periodický $f_s = \frac{1}{T_s}$ $\omega_s = \frac{2\pi}{T_s}$

$c_k = \frac{1}{T_s} \int_{-T_s/2}^{T_s/2} x(t) e^{jk\omega_s t} dt =$

$= \frac{1}{NT} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{jk\frac{2\pi}{N} n} \cdot T = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{jk\frac{2\pi}{N} n}$ DFT

$c_k = \frac{1}{N} \text{DFT}\{x[n]\}$ ejchuchú!

- OUVEJ ...
- 1) vzor. teorém $f_{\max} < \frac{f_s}{2}$
nejvyšší nulový c_k je ve frekvenci $\max \frac{f_s}{2}$
 - 2) doložen počet max. koeficientů do $k = \frac{N}{2}$ (...pak už se ve výsledku DFT "zrcadlí")
 - 3) ~~$T_s = N \cdot T$ ← skoro nikdy neplatí!~~

~~$X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j2\pi f t} dt =$~~ $x(t)$ se spoj. časem - není periodický $\sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{j\frac{2\pi}{N} n}$

$X(j\frac{2\pi}{NT}) = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{j\frac{2\pi}{N} n} \cdot T$

$X(jk\frac{2\pi}{N}) = T \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{j\frac{2\pi}{N} n}$ DFT

$\omega_s = \frac{2\pi}{NT}$ měn počet jít do výsledku!

← ejchuchú!

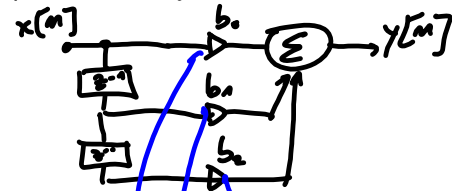
- OUVEJ!
- 1) $f_{\max} < \frac{f_s}{2}$
 - 2) jsem schopen spočítat jen do $k = \frac{N}{2}$
 - 3) signál musím posunout od 0 do T... máme jít
 - 4) pouze N bodů na kmitočtové ose.

SUMMARY DFT.

- N vzorků v čase; ve frekvenci
- ve frekvenci od 0... $\frac{N-1}{N}$ vzorků frekvence $\begin{cases} \rightarrow f_s [Hz] \\ \rightarrow 2\pi f_s \text{ rad/s} \\ \rightarrow 1 \\ \rightarrow 2\pi \text{ rad} \end{cases}$
- pro $x[n] \in \mathbb{R}$ symetrie $X[k] = X^*[N-k]$
- pro kruhový posun $x[n]$ $X[k] \cdot e^{j\frac{2\pi}{N} n k}$
- pro kruhovou konvoluci $X_1[k] X_2[k]$
- s DFT jeden počet spektra spoj. signálů c_k nebo $X(j\omega)$, ale...
- FFT je rychlá implementace DFT pro 2^b

Diskrétní systémy \approx systémy s dish. časem \approx
 číslicové / digitální filtry \approx filtry

kmitočtová charakteristika?

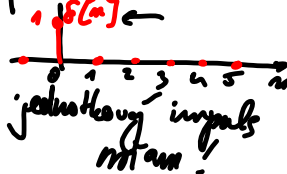


$$y[n] = b_0 x[n] + b_1 x[n-1] + b_2 x[n-2]$$

impulsní odezva

Impulsní odezva
 $h[n] = [b_0 \ b_1 \ b_2]$

diferenční rovnice



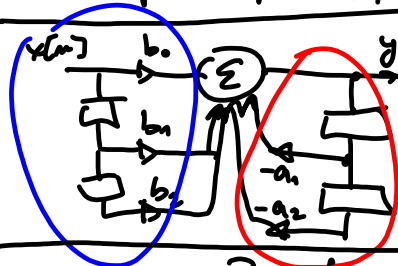
kmitočtová charakteristika

historie: $h(t)$ $H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t) e^{j\omega t} dt$

$$\tilde{H}(e^{j\omega}) = \text{DTFT}\{h[n]\}$$

použitím pomoci DFT

NEE!



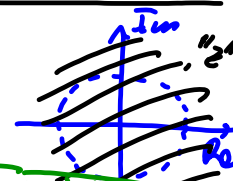
$$y[n] = b_0 x[n] + b_1 x[n-1] + b_2 x[n-2] - a_1 y[n-1] - a_2 y[n-2]$$

$h[n]$ je rekursivní IIR

z - transformace

DTFT
 $X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{j\omega n}$

z - transf
 $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] z^{-n}$



$$\begin{aligned} a x[n] &\rightarrow a X(z) \\ x[n-1] &\rightarrow X(z) z^{-1} \\ x[n-k] &\rightarrow X(z) z^{-k} \end{aligned}$$

historie: spoj. čas
 $X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-st} dt$
 $a x(t) \rightarrow a X(s)$
 $\frac{d}{dt} x(t) \rightarrow s X(s)$
 $\frac{d^2}{dt^2} x(t) \rightarrow s^2 X(s)$

$$Y(z) = b_0 X(z) + b_1 X(z) z^{-1} + b_2 X(z) z^{-2} - a_1 Y(z) z^{-1} - a_2 Y(z) z^{-2}$$

přenosová (systemová) funkce $H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)}$

$$Y(z) [1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}] = X(z) [b_0 + b_1 z^{-1} + b_2 z^{-2}]$$

$$H(z) = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + b_2 z^{-2}}{1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}}$$

→ kmit. char
 → stabilita