

Obsah

1 Základní veličiny a pojmy	1
1.1 Základní transformační vztahy	2
1.1.1 z -transformace	2
1.1.2 Fourierova transformace	2
1.2 Základní číselné charakteristiky signálů	4
1.3 Charakteristiky popisující vazby mezi vzorky signálu	5
1.3.1 Autokorelační funkce	6
1.3.2 Spektrální charakteristiky deterministických signálů	7
1.3.3 Spektrální výkonová hustota	8
2 Analýza filtrů druhého řádu	10
2.1 Vztah koeficientů polynomu a jeho kořenů	10
2.2 Normovaná frekvence	14
2.3 Tvarování amplitudové frekvenční charakteristiky pro komplexně sdružené póly filtru 2. řádu	15
2.4 Šířka pásma	15
2.5 Příklady filtrů 2. řádu	20
2.5.1 Pásmová propust	20
2.5.2 Normování přenosu	29
2.5.3 Pásmová zádrž	31
2.5.4 Filtry pro tvarování spektra signálů	36
2.5.5 Vztah mezi rezonátory a vrubovými filtry	39
3 Rekurentní realizace FIR filtrů	42
3.1 Analýza filtru klouzavých průměrů	42
3.2 Rekurentní realizace filtru klouzavých průměrů	48
3.3 Zobecnění rekurentní realizace	49
3.3.1 Lynnovy filtry	49
3.3.2 Filtry s frekvenčním vzorkováním	50
4 Goertzelův algoritmus	52
4.1 Odvození Goertzelova algoritmu	53
4.1.1 Realizace komplexního rezonátoru	59
4.1.2 Výsledná struktura Goertzelova algoritmu	61
4.1.3 Shrnutí	62
4.1.4 Výpočetní a paměťové nároky	63
4.2 Interpretace Goertzelova algoritmu pomocí filtrace	64
4.2.1 Detekce tónu	67
4.3 Vztah DFT a banky filtrů	68
4.3.1 Krátkodobá Fourierova transformace	69

5 Výkonová analýza signálů	70
5.1 Výkon a energie signálu konečné délky	70
5.2 Blokové a průběžné odhady výkonu nestacionárního signálu	71
5.2.1 Blokový odhad - klouzavé průměrování	72
5.2.2 Průběžný odhad - exponenciální zapomínání	73
5.2.3 Srovnání blokového a průběžného odhadu	74
5.3 SNR - odstup signálu od šumu	78
5.3.1 Vlastnosti SNR	78
5.3.2 Směs signálu a šumu v požadovaném poměru	78
5.3.3 Metody odhadu SNR v časové oblasti	79
6 Aplikace krátkodobé Fourierovy transformace	82
6.1 Číslicová filtrace v kmitočtové oblasti	82
6.2 Váhovací okna při výpočtu DFT	84
6.3 Vyhlazené spektrální odhady	88
6.3.1 Welchova metoda	88
6.3.2 Bartlettova metoda	91
6.4 Metoda sčítání přesahů	92
6.4.1 Základní popis metody	92
6.4.2 Implementace v MATLABu	97
7 Parametrické modelování - generování signálů	99
7.1 Motivace a typy úloh	99
7.2 Přístupy k modelování a typy buzení	100
7.3 Deterministický popis modelování	101
7.3.1 Časová oblast	102
7.3.2 Spektrální oblast - autospektra	102
7.3.3 Korelační oblast - autokorelace	103
7.3.4 Vzájemná spektra a korelace	104
7.4 Statistický popis modelování	105
7.4.1 Časová oblast	105
7.4.2 Spektrální oblast	105
7.4.3 Korelační oblast	107
7.5 Typy procesů	107
7.6 Vztah mezi charakteristikami a průběhem modelovaného signálu	109
7.7 Vybrané příklady generování signálů	110
7.7.1 Model generování řeči	111
7.7.2 Jednoduché náhodné procesy	113
8 Výpočet parametrů AR modelu	119
8.1 Autoregresní model signálu	119
8.1.1 Lineární predikce a chybový signál	119
8.1.2 Obecný postup určení parametrů AR modelu	120
8.1.3 Výkon chyby predikce	120
8.2 Autokorelační metoda	120
8.2.1 Odvození normálních rovnic pro model 2. rádu	121
8.2.2 Výkon chyby predikce	123
8.2.3 Model p -tého rádu, Yule-Walkerovy rovnice	124
8.3 Analyzující a syntetizující filtr	125
8.3.1 Dekorelace signálu	126
8.3.2 Syntéza signálu	127
8.4 LPC spektrální analýza	128

8.4.1	Frekvenční charakteristiky AR modelu	128
8.4.2	Odhad spektrální výkonové hustoty	128
8.5	Příklad modelování řečového signálu	131
8.6	Kovarianční metoda	133
8.7	Maticové reprezentace normálních rovnic	136
8.8	Srovnání autokorelační a kovarianční metody	139
8.9	Definice znaménka u lineární predikce	144
9	Rychlé algoritmy a křížové struktury v AR modelu	146
9.1	Chyba dopředné a zpětné predikce, křížová struktura	146
9.2	Levinsonova rekurze	148
9.2.1	Přímá Levinsonova rekurze	148
9.2.2	Zpětná Levinsonova rekurze	150
9.2.3	Implementace v MATLABu	150
9.3	Levinson-Durbinův algoritmus	151
9.4	Itakurův algoritmus	153
9.5	Burgův algoritmus	154
9.6	Algoritmus dopředné chyby	155
10	Kepstrální analýza a dekonvoluce signálů	156
10.1	Základní typy úloh kepstrální analýzy	157
10.1.1	Úloha 1	159
10.1.2	Kepstrum signálu s neminimální fází	163
10.1.3	Úloha 2	165
10.2	Rekonstrukce složek	168
10.3	Typy kepster a jejich vztah ke korelací	170
10.4	Rychlosť ubývání kepstra	172
10.5	Výpočet kepstra	175
10.5.1	Výpočet kepstra z nulových bodů obrazu signálu	175
10.5.2	Výpočet pomocí DFT	175
10.5.3	Rekurentní výpočet reálného kepstra	176
11	Potlačování vlivu šumu a rušivých signálů	180
11.1	Analýza signálů v šumu	180
11.1.1	Aditivní bílý šum	181
11.1.2	Nekorelovaný aditivní barevný šum	181
11.2	Metoda kumulačních součtů	182
11.2.1	Ideální model kumulační metody	182
11.2.2	Zobecněná kumulační metoda pro více kanálů	184
11.2.3	Reálné limity kumulační metody	184
11.3	Kompenzační metoda	188
11.4	Potlačování rušivých signálů ve frekvenční oblasti	189
11.4.1	Úprava amplitudového spektra - spektrální váhování	189
11.4.2	Spektrální odečítání	191
11.4.3	Adaptivní Wienerova filtrace	194
11.4.4	Filtrace prahováním ve frekvenční oblasti	196
Literatura		199
Rejstřík		203