

### 1.3.3. Descrierea matematică a semnalelor

#### 1.3.3.1. Semnale definite printr-o sumă

- ▶ **Aparatele** cu care se **măsoară** diferite **semnale analogice** au o **comportare integratoare**. Un semnal  $x(t)$  aplicat la intrarea unui asemenea aparat determină apariția la ieșirea acestuia a unui semnal

$$I = \int x(\sigma) d\sigma$$

- ▶ Integrala (1.3) poate fi aproximată printr-o sumă discretă. Intervalul de integrare  $[0, t_0]$  este divizat în  $k_0$  intervale de durată identică  $T$  (fig.1.9)  $\sigma = i \cdot T$ ,  $i$  fiind un indice curent întreg.

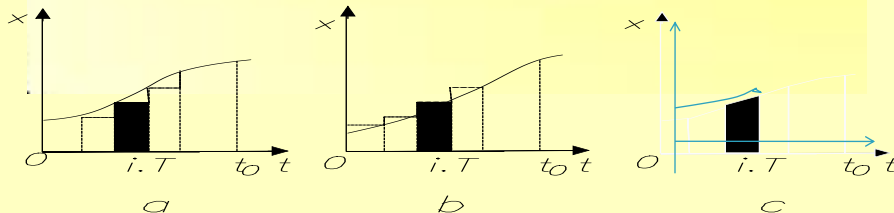
Aplicând **metoda dreptunghiurilor** (fig. 1.9.a și fig. 1.9.b) respectiv **metoda trapezelor** (fig. 1.9.c), se stabilesc următoarele expresii recursive

$$I(i) = I(i-1) + T \cdot x(i-1);$$

$$i = \overline{1, k_0}, I(0) = 0;$$

$$I(i) = I(i-1) + T \cdot x(i);$$

$$I(i) = I(i-1) + T \cdot [x(i) + x(i-1)] / 2.$$



### 1.3.3.2. Semnale definite printr-o diferență

- ▶ Sunt **semnale analogice** care se pot defini ca **derivate  $dx(t)/dt$**  ale unor funcții  $x(t)$ . Derivata într-un punct este limita unei diferențe

$$\frac{dx}{dt} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{x(t+h) - x(t)}{h}$$

Pentru **semnalele numerice** se pot defini două funcții *diferențe finite*:

- forma *avansată*, (1.9.a),  $Ax(k) = x(k+1) - x(k)$

- forma *întârziată* (1.9.b).  $Ix(k) = x(k) - x(k-1)$

Derivata  $dx/dt$  a unei funcții  $x(t)$  poate fi aproximată printr-o diferență (cu o eroare admisibilă):

$$\frac{dx}{dt} \approx \frac{x((k+1)T) - x(kT)}{T} \quad \text{cu esantioane in avans}$$

$$\frac{dx}{dt} \approx \frac{x(kT) - x((k-1)T)}{T} \quad \text{cu esantioane intarziate}$$

### 1.3.3.3. Semnale definite printr-o distribuție

#### 1.3.3.3.1. Noțiunea de distribuție

- Se consideră un exemplu: **circuitul electric fără rezistență** din fig. 1.10. Se presupune ca la momentul  $t = 0$ , se închide comutatorul  $K$ . **Tensiunea** la bornele condensatorului va fi

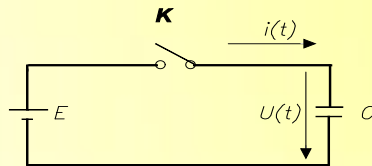


Fig. 1.10

$$u(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ E & t > 0. \end{cases}$$

**Curentul  $i(t)$**  se calculează cu relația

$$i(t) = C \frac{du(t)}{dt}$$

- Curentul  $i(t)$  este nul tot timpul exceptând,  $t = 0$ , unde nu se poate calcula pentru că  $u(t)$  este o funcție discontinuă.
- Curentul  $i(t)$  există la  $t = 0$ , pentru că are loc un transfer de sarcină  $Q = C \cdot E$  de la sursa de tensiune la condensator. Deși  **$i(t)$  nu este accesibil, este o certitudine**, deoarece apare sarcina  $Q$  pe armăturile condensatorului. Dar curentul  $i(t)$  se exprimă prin

$$i(t) = \frac{dQ}{dt}$$

Integrala Riemann a *funcției*  $i(t)$  aproape peste tot nula, nu este nulă.  $i(t)$  nu este o *funcție* ci o *distribuție*.

$$Q = \int_{-\infty}^{\infty} i(t) dt = C \cdot E$$

**Noțiunea de distribuție** este o **generalizare a noțiunii de funcție**. O funcție  $f$  este un *procedeu* care, pentru fiecare număr din domeniul de definiție, asociază un alt număr din domeniul valorilor.

O **distribuție  $T$**  este un *procedeu* care, **pentru fiecare funcție  $\varphi$**  dintr-un domeniu de definiție, **asociază un număr notat  $\langle T, \varphi \rangle$**  sau  $T(\varphi)$ .

Funcțiile pe care operează distribuțiile  $T$  aparțin unui domeniu  $D$ . Funcțiile  $\varphi$  satisfac condiții severe. Se precizează condițiile care conferă distribuției  $T$  proprietăți remarcabile:

- funcțiile  $\varphi$  sunt nule** în afara unui interval  $\Omega$  ;
- funcțiile  $\varphi$  sunt **indefinit derivabile**;
- pe  $D$  - domeniul funcțiilor  $\varphi$ , este **definită funcția normă**,  $\|\cdot\|$ , care permite să **masoare distanța** dintre două funcții  $\|\varphi_2 - \varphi_1\|$ .

Un exemplu de asemenea funcție  $\varphi$  definită de Schwartz este

$$\varphi : t \rightarrow \varphi(t) = \begin{cases} 0 & |t| \geq a \\ e^{-\frac{a^2}{a^2-t^2}} & |t| < a \end{cases}$$

și are graficul din fig. 1.11

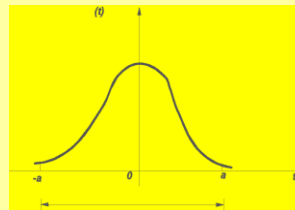


Fig. 1.11

O **distribuție pe  $D$**  este un **procedeu  $T$ , liniar și continuu**, care pentru orice funcție  $\varphi$  din  $D$  asociază numărul  $\langle T, \varphi \rangle$ . Liniaritatea implică satisfacerea relației

$$\langle T, a\varphi_1 + b\varphi_2 \rangle = a \langle T, \varphi_1 \rangle + b \langle T, \varphi_2 \rangle$$

*Exemple*

1. Fie o **funcție continuă  $f$ , integrabilă** pe orice interval finit. **Se poate defini o distribuție notată  $[f]$**  care la  $\varphi \in D$  asociază numărul

$$\langle [f], \varphi \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \varphi(t) dt.$$

2. Fie  $T$  distribuția care asociază lui  $\varphi$  numărul  $\langle T, \varphi \rangle = \varphi(0)$ .

$T$  este distribuția Dirac  $\delta$ .  $\langle \delta, \varphi \rangle = \varphi(0)$

Nu există funcția  $\delta$  astfel ca  $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) \varphi(t) dt = \varphi(0)$

Aceasta pentru că  $\delta$  este **singulară**. Se definește  $\delta_a$  astfel ca  $\langle \delta_a, \varphi \rangle = \varphi(a)$ .

**Distribuțiile regulate  $[f]$**  asociate la anumite **funcții** sunt **definite printr-o integrală**. Distribuțiile singulare, de tipul celei Dirac,  $\delta$  sau  $\delta_a$  nu corespund la o funcție.

Pot apărea două confuzii:

- se confundă  $f$  cu  $[f]$ , adică funcția cu distribuția
- se definește  $\delta$  ca o distribuție asociată unei funcții  $\delta(t)$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) \varphi(t) dt = \varphi(0); \quad \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t-a) \varphi(t) dt = \varphi(a)$$

### 1.3.3.3.2. Proprietăți ale distribuțiilor utile în teoria semnalelor

▶ a) **Egalitatea a două distribuții**  $T_1$  și  $T_2$

$T_1 = T_2$  dacă  $\langle T_1, \varphi \rangle = \langle T_2, \varphi \rangle$   
 pentru orice funcție  $\varphi(t)$  din  $D$ .

▶ b) **Produsul unei funcții  $g$  printr-o distribuție  $T$**

Fie  $g$  o funcție indefinit derivabilă.

$gT = T_g$  este o distribuție definită prin

$$\langle gT, \varphi \rangle = \langle T_g, \varphi \rangle = \langle T, g\varphi \rangle$$

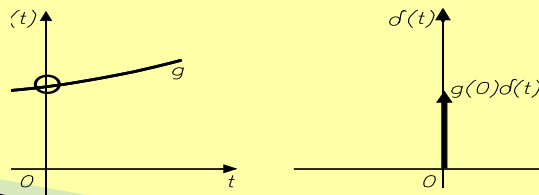
Produsul  $g\varphi$  este produsul algebric a două funcții.

Se aplică această definiție la distribuția Dirac  $\delta$ . Se formează distribuția  $g\delta$ , notată impropriu  $g(t)\delta(t)$

$$\begin{aligned} \langle g\delta, \varphi \rangle &= \langle \delta, g\varphi \rangle = g(0)\varphi(0) = \\ &= g(0)\langle \delta, \varphi \rangle = \langle g(0)\delta, \varphi \rangle \end{aligned}$$

Deci 
$$g\delta = g(0)\delta$$

$g(0)$  este *eșantionul* extras de distribuția Dirac



### c) derivarea unei distribuții

Derivata  $T'$  a unei distribuții  $T$  este definită prin procedeul

$$\langle T', \varphi \rangle = - \langle T, \varphi' \rangle$$

Deoarece  $\varphi$  este indefinit derivabilă și  $T$  va fi de asemenea. Cum  $\varphi'$  există, prin definiție o distribuție  $T$  este totdeauna derivabilă

Fie o funcție  $f$  continuă, deci peste tot derivabilă și  $[f]$  distribuția regulată asociată. Derivata  $[f]'$  a acestei distribuții este

$$\begin{aligned} \langle [f]', \varphi \rangle &= - \langle [f], \varphi' \rangle = - \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \varphi'(t) dt = - f(t) \varphi(t) \Big|_{-\infty}^{\infty} + \\ &+ \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \varphi(t) dt = \langle [f'], \varphi \rangle \end{aligned}$$

Integrala s-a calculat prin părți. Termenul  $f(t) \varphi(t) \Big|_{-\infty}^{\infty}$  este nul pentru că  $\varphi = 0$  la infinit.

Rezultă că în acest caz derivata distribuției este egală cu distribuția asociată derivatei funcției.

Fie o funcție  $f$  care nu este derivabilă în  $a$ ;  $f$  este discontinuă în punctul  $a$ , fig. 1.13.

Distribuția  $[f]$  există pentru că  $f$  este local integrabilă. Derivata distribuției  $[f]'$  există pentru că toate distribuțiile sunt derivabile și se calculează cu relațiile

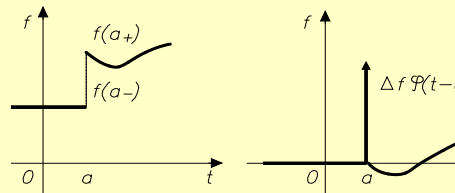


Fig. 1.13

$$\begin{aligned} \langle [f]', \varphi \rangle &= - \langle [f], \varphi' \rangle = - \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \varphi'(t) dt = - \int_{-\infty}^a f(t) \varphi'(t) dt - \\ &- \int_a^{\infty} f(t) \varphi'(t) dt = - \{ f \varphi \}_{-\infty}^a + \int_{-\infty}^a f' \varphi dt + \int_a^{\infty} f' \varphi dt - \{ f \varphi \}_{-\infty}^{\infty} \end{aligned}$$

$\varphi(t)$  este nula la infinit și continuă în  $a$ ;  $f(a)$  nu există; trebuie să luăm  $f(a_-)$  sau  $f(a_+)$ ;  $f'$  există peste tot în afară de punctul  $a$ , ceea ce nu deranjează integrarea. Se obține deci

$$\begin{aligned} \langle [f]', \varphi \rangle &= \int_{-\infty}^{\infty} f'(t) \varphi(t) dt - f(a_-) \varphi(a) + f(a_+) \varphi(a) = \\ &= \langle [f'], \varphi \rangle + \{f(a_+) - f(a_-)\} \varphi(a) = \\ &= \langle [f'], \varphi \rangle + \Delta f \langle \delta(t-a), \varphi \rangle \end{aligned} \quad (1.28)$$

S-a ținut seama că  $\Delta f = f(a_+) - f(a_-)$  - saltul lui  $f$  în  $a$ ,

$\varphi(a) = \langle \delta(t-a), \varphi \rangle$  - (notație improprie).

Din egalitatea (1.28), adevărată oricare ar fi  $\varphi$ , rezultă că

$$[f]' = [f'] + \Delta f \delta(t-a). \quad (1.29)$$

Relația (1.29) este o egalitate între distribuții și nu între funcții.

Se consideră spre exemplu că funcția  $f(t) = \sigma(t)$ , funcția treaptă Heaviside (treaptă unitară)

$$\sigma(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0. \end{cases}$$

Aplicând (1.29) rezultă  $[\sigma]' = [0] + 1\delta(t)$ .

pentru că  $\sigma' = 0$ .  $\sigma'$  este derivata ordinară a unei funcții constante.

Această relație se scrie adesea

$$\sigma' = \delta(t).$$

Adică distribuția Heaviside prin derivare devine distribuția Dirac



### 1.3.4. Reprezentarea temporală a semnalelor continue în timp și discrete în timp

#### ▶ Semnale continue în timp deterministe

1. Semnalul treaptă unitară  $\sigma(t)$  sau funcția Heaviside este definită de relația

$$\sigma(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0. \end{cases} \quad (1.32)$$

și are graficul din fig. 1.14.  $\sigma(t)$  nu este definită pentru  $t = 0$ ;  $\sigma(0_+) = 1$  și  $\sigma(0_-) = 0$ .

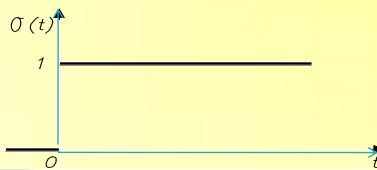


Fig.1.14

**Funcția treaptă unitară reală**  $\sigma_\varepsilon(t)$  este definită de relația

$$\sigma_\varepsilon(t) = \begin{cases} 0 & t < -\frac{\varepsilon}{2} \\ \frac{1}{\varepsilon}(t + \frac{\varepsilon}{2}) & -\frac{\varepsilon}{2} < t < \frac{\varepsilon}{2} \\ 1 & t > \frac{\varepsilon}{2} \end{cases} \quad (1.33)$$

și are graficul din fig. 1.15.

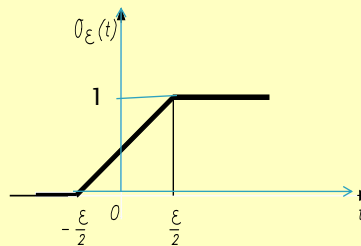


Fig. 1.15

Se considera ca 
$$\sigma(t) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sigma_\varepsilon(t) \quad (1.34)$$

## 2. Impulsul unitar $\delta(t)$ . Impulsul Dirac

Derivand pe  $\sigma_\varepsilon(t)$  se obtine  $\delta_\varepsilon(t)$  care este un **impuls dreptunghiular de amplitudine  $1/\varepsilon$**  si **durata  $\varepsilon$**  (în intervalul  $[-\varepsilon/2, \varepsilon/2]$ ), fig. 1.16.a :

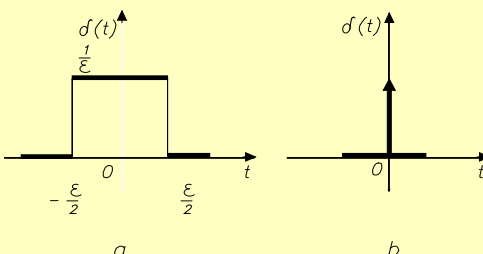
$$\delta_\varepsilon(t) = \begin{cases} 0 & t < -\frac{\varepsilon}{2} \\ \frac{1}{\varepsilon} & -\frac{\varepsilon}{2} < t < \frac{\varepsilon}{2} \\ 0 & t > \frac{\varepsilon}{2} \end{cases} \quad (1.35)$$


Fig. 1.16

Se observa ca **aria acestui impuls este egala cu 1** oricare ar fi  $\varepsilon$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta_\varepsilon(t) dt = 1 \quad t \in \mathfrak{R}. \quad (1.36)$$

Daca  $\varepsilon$  **tinde la zero**,  $\delta$  nu tinde catre o limita în sensul functiilor; dar  $\delta$ , **în sensul distributiilor, tinde spre distributia Dirac,  $\delta(t)$** , fig. 1.16.b:

$$\delta(t) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \delta_\varepsilon(t) = \begin{cases} +\infty & \text{pentru } t=0 \\ 0 & \text{pentru } t \neq 0 \end{cases} \quad (1.37)$$

$\delta_\varepsilon(t)$  este derivata lui  $\sigma_\varepsilon(t)$ .  $\sigma(t)$  **nu este derivabila în zero** în sensul functiilor, dar **este derivabila în sensul distributiilor** si deci

$$\delta(t) = [\sigma]' = D\sigma(t) = \sigma'(t). \quad (1.38)$$

Notatia  $\delta(t) = \sigma'(t)$ , este incorecta, corespunde formalismul ui functiilor si nu a distributiilor.

Reluând integrala (1.36) se scrie relația

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1. \quad (1.39)$$

care este un mod de definiție a lui  $\delta(t)$ . **Impulsul Dirac  $\delta(t)$**  se numește **unitar pentru ca măsura** sa, sau **ponderea** sa, sau **aria sa este 1**.

### 3. Semnalul rampa unitară $r(t)$

Semnalul rampa unitară este definit de relația

$$r(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ t, & t \geq 0. \end{cases} \quad (1.40)$$

Graficul lui  $r(t)$  este prezentat în fig. 1.17.



Fig. 1.17

### 4. Semnalul armonic sinusoidal

Semnalul sinusoidal este un semnal periodic. Se folosește frecvența sinusoidală eternă (necauzală):

$$u(t) = \sin \omega t \quad \text{sau} \quad u(t) = \cos \omega t. \quad (1.41)$$

Se utilizează acest semnal pentru a studia comportarea sistemelor în domeniul frecvențelor. Se folosește de asemenea semnalul matematic  $e^{j\omega t}$  mult mai simplu de manipulat:

$$u(t) = e^{j\omega t} \quad (1.42)$$

Cu acest semnal sinusoidal poate fi exprimat:

$$\sin \omega t = \frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j}; \quad \cos \omega t = \frac{e^{j\omega t} + e^{-j\omega t}}{2}. \quad (1.43)$$

## 5. Semnalul cauzal întârziat

Un semnal cauzal întârziat  $x(t)$  este reprezentat în fig. 1.18 și este definit de relația

$$x(t) = f(t - \tau) = \begin{cases} 0 & t < \tau \\ f(t - \tau) & t \geq \tau. \end{cases} \quad (1.44)$$

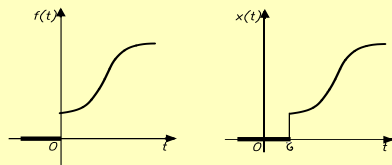


Fig. 1.18

### 1.3.4.2. Semnale discrete în timp

#### ▶ 1.3.4.2.1. Semnale numerice naturale

- ▶ Numarul calatorilor care pleaca dintr-o gara, într-o zi, este reprezentat printr-un **semnal numeric**. Acest numar depinde de numarul trenului, fiecarui tren atribuindu-i-se un numar întreg  $1, 2, \dots, n$ .
- ▶ **Semnalul numeric este o functie  $x$** , care la orice  $k$  (numarul trenului) asociaza un numar real  $x(k)$  (numarul calatorilor) :

$$x : k \rightarrow x(k); k \in \mathbf{Z}.$$

- ▶ Pentru a pune în evidența caracterul discret al dependentei de variabila  $k$ , funcția  $x$  va fi notată  $[x(k)]$  sau  $[x(kT)]$ ;  $x(k)$  reprezintă valoarea reală a acestei funcții în  $k$ .

### 1.3.4.2.2. Semnale numerice esantionate

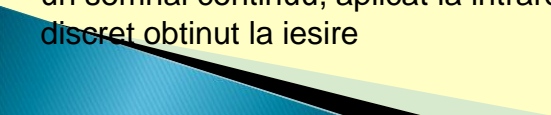
- ▶ Valorile zilnice ale temperaturii într-o stație meteorologică sunt numere prelevate în fiecare zi ( $T = 1$  zi) pe un semnal continuu  $x(t)$ . Semnalul obținut este un semnal discret  $[x(kT)]$ .  $T$  - este o constantă pozitivă cu dimensiuni de timp, numită **pas de discretizare sau perioada de esantionare**. Funcția  $[x(kT)]$  este chiar funcția  $x(t)$  pentru care **variabila continuă  $t$**  a fost restrânsă la multipli întregi ai perioadei de esantionare:  $kT, k \in \mathbf{Z}$ . Numarul  $x(kT)$  este deci obținut luând  $t = kT$  în  $x(t)$ .
  - ▶ Pentru perioada de esantionare  $T = 1$ , se scrie  $[x(k)]$  pentru  $[x(kT)]$  pentru un semnal discret oarecare.



Un semnal esantionat este format dintr-o succesiune de impulsuri care rezulta din esantionarea (testarea) unui semnal continuu pe o durată de timp  $\Delta t = \varepsilon \rightarrow 0$  și la intervale de timp  $T$ , de obicei constante.

Se considera circuitul din fig. 1.30. Tensiunea  $u_1 = x(t)$  este măsurată cu voltmetrul  $V$  conectat prin intermediul întrerupătorului  $I$ , închis periodic cu o perioadă  $T$ . Întrerupătorul  $I$  rămâne închis un timp foarte scurt  $\varepsilon \ll T$ , dar suficient de lung pentru ca acul voltmetrului să aibă timp să devieze și să sesizeze impulsul  $x_\varepsilon(t)$  la care este supus.

Prin **esantionare simplă**, dintr-un **semnal continuu** se obține un **tren de impulsuri analogice de durată  $\varepsilon$**  a căror **amplitudine coincide cu semnalul analogic** din intervalele de timp  $(kT, kT + \varepsilon)$ , fig. 1.31. **Elementul de impuls** transformă un semnal continuu, aplicat la intrarea sa, într-un semnal discret obținut la ieșire



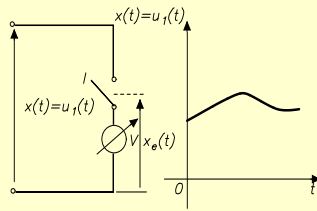


Fig. 1.30

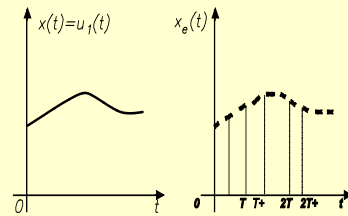


Fig. 1.31

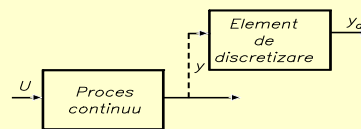


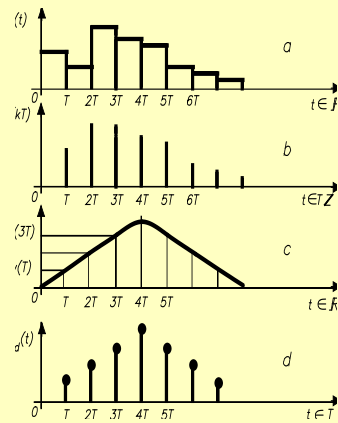
Fig. 1.32

Pentru un proces cu o intrare  $u(t)$  și o ieșire  $y(t)$ , fig. 1.32, ambele scalare și continue, în cazul conducerii cu calculatorul numeric, **marimea de intrare va avea o variație în scara**, fig. 1.33.a, (numită **funcție cuantificată**, dacă mulțimea valorilor

este numărabilă) notată  $\bar{u}(t)$ . Funcția scara  $\bar{u}(t)$  are expresia

$$\bar{u}(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ u(kT) & kT \leq t < (k+1)T. \end{cases} \quad (1.75)$$

Funcția scara  $\bar{u}(t)$  este complet definită prin valorile ei în momentele de discretizare  $t = kT$ ,  $k \in \mathbf{Z}$ , fig. 1.33.b. Marimea de ieșire  $y(t)$ , fig. 1.33.c este o funcție continuă. Pentru calculul marimii de comandă a procesului calculatorul va prelua valorile acestora la momentele  $kT$ ,  $k \in \mathbf{Z}$ , fig. 1.33.d.



$\bar{u}(t)$  – marimea de intrare functie scara

$u(kT)$  – marimea de intrare discreta

$y(t)$  – marimea de iesire continua

$Y(kT)$  – marimea de iesire discreta

Fig. 1.33

### 1.3.4.2.3. Semnale esantionate tipice

#### ► 1. Treapta unitara si cauzala $\sigma(kT) = \sigma(k)$

Este definita de relatia

$$\sigma(k) = \begin{cases} 0 & k < 0 \\ 1 & k \geq 0 \end{cases} \quad (1.76)$$

si are graficul din fig. 1.34

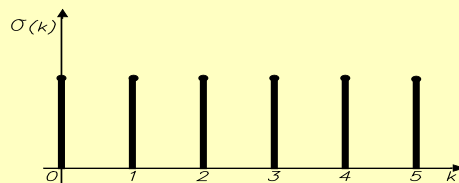


Fig.1.34

$$\delta(k) = \begin{cases} 0 & k \neq 0 \\ 1 & k = 0 \end{cases}$$

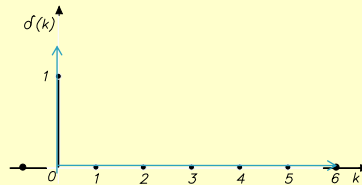
#### 2. Impulsul Dirac unitar si centrat $\delta(kT) = \delta(k)$

Este definit de relatia

$$\delta(k) = \begin{cases} 0 & k \neq 0 \\ 1 & k = 0 \end{cases} \quad (1.77)$$

si are graficul din fig. 1.35.

Fig.1.35



### 3. Rampa unitara $r(kT) = r(k)$

Este definita de relatia

$$r(k) = \begin{cases} 0 & k < 0 \\ k & k \geq 0 \end{cases} \quad (1.78)$$

si are graficul din fig. 1.36.

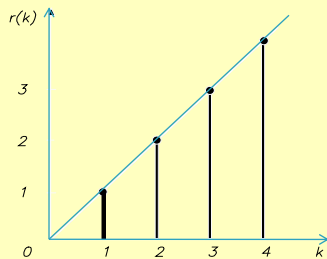


Fig. 1.36

### 4. Semnalul întârziat sau avansat

Se definește **operatorul de deplasare înapoi cu un pas** (de întârziere cu un pas) notat cu  $q^{-1}$  cu relatia

$$g = q^{-1} f = \begin{cases} g(0) = 0 \\ g(k) = f(k-1), k \geq 1 \end{cases} \quad (1.79)$$



si **operatorul de deplasare înainte cu un pas** (avans cu un pas), notat **cu  $q$** , cu relatia

$$g = q f = \begin{cases} g(k) = f(k+1), & k \geq 0 \\ g(k) = 0, & k < 0 \end{cases} \quad (1.80)$$

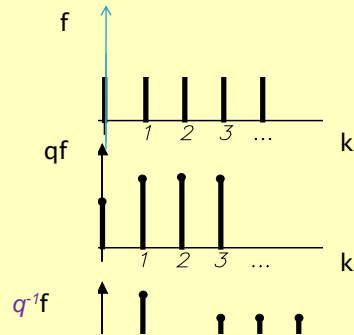


Fig.1.37