

DSP 工程技术应用系列

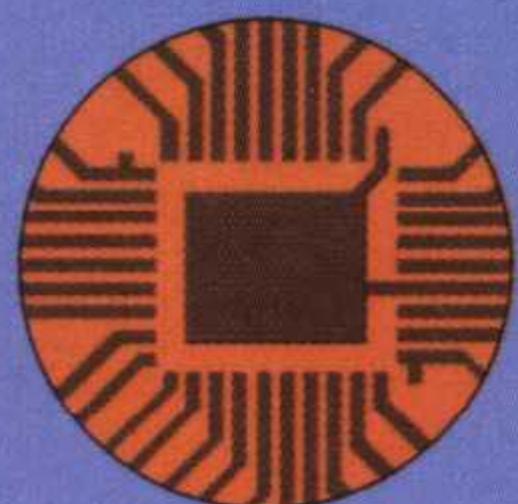
DSP

# 控制工程技术应用

周霖 主编 刘建存 张山 编著

国防工业出版社  
<http://www.ndip.cn>

责任编辑：丁福志 E-mail: ding@ndip.cn  
封面设计：彭建华 E-mail: jhpeng@ndip.cn



## DSP工程技术应用系列

**DSP系统设计与实现**

**DSP通信工程技术应用**

**DSP控制工程技术应用**

**DSP信号处理技术应用**

**DSP算法设计与系统方案**

ISBN 7-118-03480-0

9 787118 034806 >

ISBN 7-118-03480-0/TN·541  
定价：34.00 元

DSP 工程技术应用系列

# DSP 控制工程技术应用

周霖 主编

刘建存 张山 编著

国防工业出版社

·北京·

**图书在版编目(CIP)数据**

DSP 控制工程技术应用 / 刘建存, 张山 编著 .—北京：  
国防工业出版社, 2005.1  
(DSP 工程技术应用系列 / 周霖主编)  
ISBN 7-118-03480-0

I .D... II .①刘... ②张... III . 数字信号 - 信号  
处理 IV .TN911.72

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2004)第 043194 号

**国防工业出版社出版发行**

(北京市海淀区紫竹院南路 23 号)

(邮政编码 100044)

北京奥鑫印刷厂印刷

新华书店经售

\*

开本 787×1092 1/16 印张 23 590 千字

2005 年 1 月第 1 版 2005 年 1 月北京第 1 次印刷

印数：1—4000 册 定价：34.00 元

---

(本书如有印装错误, 我社负责调换)

国防书店：68428422

发行邮购：68414474

发行传真：68411535

发行业务：68472764

## 前　　言

在过去短短的二十来年里，DSP 控制器的性能得到了很大改善，软件和开发工具也得到相应的发展，价格却大幅度地下降，从而得到越来越广泛的应用。通信领域（移动通信的交换设备、基站和手机，网络的路由和交换设备，智能天线，软件无线电，IP 电话等），雷达和声呐系统，巡航导弹、灵巧炸弹及各种武器系统，自动测试系统，医疗诊断设备（CT、核磁共振、B 超等），计算机及其外设，消费类电子设备（VCD、DVD、HDTV、机顶盒、MP3、家庭影院系统、数字照相机和摄像机等），机器人及各种自动控制系统等，应用范围不胜枚举。

近几年迅速发展的系统集成芯片（SoC，System on Chip），大多以 DSP core 和 MCU core 为核心。因此，DSP 技术已经成为集成电路设计的核心技术之一。

由此可见，社会的发展和技术的进步，已经将 DSP 技术从一门很专门的学科，推进成极为活跃并广为人知的前沿技术。广大学生和工程技术人员学习 DSP 技术的热情空前高涨，迫切需要有关的最新教材和技术资料。

传统的数字信号处理课程，大多只讨论算法的理论及其推导，较少涉及实现方法及相关的软硬件技术，这和产业界的要求相去较远。国内外的教育界都在就此寻求改革的途径。目前，主要是沿着两条途径：一是使用 MATLAB 等工具软件，对数字信号处理的算法进行软件仿真；二是引入已经被工程界广泛使用的 DSP 器件，指导学生完成数字信号处理算法的实现，特别是实时（Real Time）实现。

近年来，DSP 技术在我国也得到了很好的发展。在科学技术研究和产品开发中，DSP 技术都得到了广泛的应用，并取得了丰硕的成果。反映在教育上，越来越多的高校开设了有关的课程和实验，编写和出版了一批质量很好的专著和教材。但是，随着 DSP 技术应用的广泛和深入，产业界、教师和学生对有关课程及其教材的要求也越来越高。一方面，要求反映有关技术和产品的最新进展；另一方面，要求对算法和 DSP 器件的选择，以及系统的设计和实现等进行指导。我们编写本套书就是为了满足教育和产业市场的这种需求。

本书假定读者已具有初步的电子线路设计基础和能力，并了解单片机编程语言。对 DSP 有初步了解的读者，阅读本书之后将会产生一定的效果。读者在阅读本书的某些章节时，必须事先分别对单片机、电子线路设计和 DSP 简单设计有充分的了解。

本书是 DSP 控制器设计的中高级读本，实用性强是本书的一个鲜明特色。书中通过大量实例介绍了 DSP 控制器的基本内容和结构以及利用程序进行实际应用设计的方法，而且它对实际数字系统设计也有帮助。本书中使用普通的术语介绍 DSP 控制器的语法和语义，而较少使用语言正式定义的专业术语。本书试图对 DSP 控制器进行完整的讨论，但只限于讨论 DSP 控制器中最常用的设计方法和设计范例。

在本书的编写过程中，作者参考了 TI 公司及其第三方公司提供的大量技术文档以及国内一些优秀的电动机控制方面的资料，在此谨向这些资料的作者表示诚挚的谢意。

本书是在一些 DSP 研究专家及学者的大力支持下编写的，编辑们为此付出了艰辛的劳动。我们对他们的敬业精神和出色的工作表示由衷的敬意和感谢。

由于作者水平有限，加之时间仓促，书中难免存在错误和不足，敬请广大读者批评指正。

编 者

## 内 容 简 介

本书对 DSP 控制器及其相关编程基础知识和在电子电路设计中的应用进行了详细全面的介绍。包括 DSP 的概念，DSP 控制器的结构、实现，DSP 控制器的片上外设，DSP 控制器的简单应用，DSP 控制器的应用实例和优化设计等内容。

本书内容共分为 13 章。第 1 章至第 3 章介绍了 DSP 处理器的概念、最新发展、特点、技术应用和技术展望；信号与系统的基本概念问题；DSP 设计过程中的几个变换等基础问题。第 4 章至第 6 章讲述了 DSP 控制器的概况、结构和控制器的实现。第 7 章至第 8 章介绍了 DSP 控制器的编程实现，如何用程序实现 DSP 控制器，以及对一些简单命令的设计执行。第 9 章比较系统地介绍了 DSP 控制器的简单应用，主要从程序实现方面讲述 DSP 控制器的设计。第 10 章讲述了 DSP 设计的优化。本书最后几章着重讲述了 DSP 控制器的开发，结合一些实例研究 DSP 设计开发过程中的相关问题。

本书适合高等院校电力电子、自动控制、电气工程等专业的高年级本科生阅读，也可供从事 DSP 技术研究和开发的科研人员和工程技术人员参考阅读。

# 目 录

<b>第1章 DSP技术展望</b> .....	1
1.1 DSP概述 .....	1
1.2 DSP的发展 .....	1
1.3 DSP的特点 .....	3
1.4 DSP技术应用 .....	4
1.5 DSP技术展望 .....	6
1.6 DSP与单片机的关系 .....	7
1.7 DSP应用的结构 .....	8
1.7.1 核心的种类 .....	8
1.7.2 其他性能综述 .....	9
1.8 实时操作系统(RTOS)与DSP应用的结合 .....	9
1.8.1 用于嵌入式微处理器的传统的实时多任务操作系统 .....	9
1.8.2 RTOS与DSP结合 .....	9
<b>第2章 信号与系统</b> .....	11
2.1 信号 .....	11
2.2 系统 .....	12
2.3 离散时间信号 .....	16
2.4 离散时间系统 .....	17
2.5 常系数线性差分方程 .....	19
<b>第3章 几个变换</b> .....	27
3.1 Z变换 .....	27
3.1.1 Z变换的定义 .....	27
3.1.2 Z变换的收敛域 ROC .....	27
3.1.3 常用序列及其Z变换 .....	28
3.1.4 Z变换的性质 .....	30
3.1.5 逆z变换 .....	31
3.1.6 单边Z变换及双、单边Z变换的应用场合 .....	38
3.1.7 离散时间系统 .....	39
3.2 快速傅里叶变换 .....	40
3.2.1 概述 .....	40
3.2.2 FFT算法 .....	42
3.2.3 分裂基算法 .....	54
3.2.4 编写FFT程序 .....	57

3.3 离散傅里叶变换.....	59
3.3.1 傅里叶变换的几种可能形式 .....	59
3.3.2 DFT 的推导 .....	62
3.3.3 DFT 及 IDFT 的定义.....	62
3.3.4 离散谱的性质.....	63
3.3.5 DFT 总结 .....	64
3.3.6 DFT 性质 .....	65
<b>第 4 章 DSP 控制器.....</b>	<b>67</b>
4.1 TMS320x24x 系列 DSP 控制器 .....	67
4.1.1 概述.....	67
4.1.2 TMS320C240/TMS320F240 的结构和特点 .....	68
4.1.3 TMS320C242/TMS320F241/TMS320F243 .....	70
4.1.4 TMS320Lx240x 系列 .....	70
4.2 DSP 控制器的内核 .....	71
4.2.1 x24x 系列 DSP 控制器概述 .....	72
4.2.2 中央处理单元.....	72
4.3 存储器.....	81
4.3.1 存储器和 I/O 概述 .....	81
4.3.2 片上 RAM .....	82
4.3.3 片上 ROM 和 Flash EEPROM .....	82
4.3.4 程序存储器.....	83
4.3.5 局部数据存储器.....	84
4.3.6 全局数据存储器.....	85
4.3.7 I/O 空间 .....	87
4.3.8 等待状态发生器.....	87
<b>第 5 章 DSP 控制器结构 .....</b>	<b>89</b>
5.1 DSP 控制系统的配置 .....	89
5.1.1 DSP 控制器的类型 .....	89
5.1.2 DSP 控制器的特点 .....	90
5.1.3 DSP 系统的配置方法 .....	92
5.2 DSP 硬件结构 .....	93
5.2.1 乘法器.....	93
5.2.2 乘加器 (MAC) .....	94
5.2.3 算术逻辑单元 (ALU) .....	96
5.2.4 移位器.....	97
5.2.5 数据地址发生器 (DAG) .....	98
5.2.6 程序定序器.....	100
5.2.7 DSP 的存储器 .....	100
5.3 DSP 控制器实例分析 .....	101
5.3.1 算术运算.....	102

5.3.2 数据寻址.....	104
5.3.3 指定定序.....	105
5.3.4 汇编程序实例.....	106
<b>第6章 DSP控制器的实现.....</b>	<b>109</b>
6.1 概述.....	109
6.2 DSP的软件实现.....	110
6.2.1 FFT的实现.....	110
6.2.2 数字滤波器的实现.....	116
6.3 数字信号处理的硬件实现.....	124
6.3.1 专用信号处理器.....	125
6.3.2 通用信号处理器.....	136
6.4 数字信号处理器的基本结构与超大规模集成(VLSI).....	136
6.4.1 微处理器信号处理器.....	136
6.4.2 位片式信号处理器.....	137
6.4.3 单片信号处理器.....	137
6.4.4 多处理器信号处理系统.....	144
6.4.5 VLSI阵列处理器.....	144
<b>第7章 DSP控制器的编程.....</b>	<b>148</b>
7.1 可编程DSP芯片 .....	148
7.1.1 DSP芯片 .....	148
7.1.2 DSP芯片的发展 .....	148
7.1.3 DSP芯片的分类 .....	150
7.1.4 DSP芯片的选择 .....	151
7.1.5 DSP芯片的应用 .....	153
7.2 DSP汇编语言程序设计 .....	153
7.3 x24x系列DSP控制器的指令系统和系统开发工具 .....	157
7.3.1 程序地址的产生 .....	157
7.3.2 硬件堆栈 .....	158
7.3.3 微堆栈 .....	160
7.4 程序跳转和子程序调用的执行 .....	160
7.4.1 程序的无条件执行 .....	160
7.4.2 操作条件 .....	161
7.4.3 程序的条件执行 .....	162
7.5 汇编语言指令 .....	162
7.5.1 汇编代码的格式 .....	163
7.5.2 汇编语言指令集 .....	163
7.6 PID控制的编程实现 .....	166
7.6.1 PID控制器简介 .....	166
7.6.2 数字PID控制算法 .....	167
7.6.3 数字PID控制器的汇编主程序 .....	168

<b>第 8 章 DSP 控制器的片上外设.....</b>	<b>173</b>
8.1 片内锁相环 (PLL) .....	173
8.1.1 概述.....	174
8.1.2 PLL 时钟操作 .....	175
8.1.3 控制寄存器.....	177
8.1.4 低功耗模式概述.....	178
8.1.5 低功耗模式的设置和退出.....	179
8.1.6 低功耗方式操作总结.....	180
8.2 数字 I/O 端口 .....	181
8.3 模拟数字转换器.....	183
8.3.1 模拟数字转换模块的操作.....	184
8.3.2 控制寄存器.....	185
8.4 CAN 控制器模块 .....	189
8.4.1 概述.....	189
8.4.2 关于 CAN 总线的简单讨论.....	190
8.4.3 控制/状态寄存器和 Mailbox.....	192
8.4.4 数据包及信箱控制寄存器.....	194
8.4.5 对信箱的访问.....	195
8.4.6 远程帧的处理.....	196
8.4.7 接收过滤器.....	197
8.4.8 CAN 模块的控制寄存器 .....	198
8.4.9 CAN 模块的状态寄存器 .....	200
8.4.10 中断逻辑.....	201
8.4.11 CAN 模块的初始化 .....	202
<b>第 9 章 DSP 控制器的简单应用.....</b>	<b>203</b>
9.1 控制带串行端口的正弦波形发生器.....	203
9.1.1 简介.....	203
9.1.2 SCI 模块 .....	203
9.1.3 发送过程.....	203
9.1.4 频率操作.....	204
9.1.5 相位操作.....	205
9.1.6 振幅操作.....	205
9.1.7 源程序 .....	205
9.2 用 SPI 实现点对点通信 .....	206
9.2.1 简介.....	206
9.2.2 SPI 模块和 CPU 的内部接口 .....	206
9.2.3 SPI 中断.....	207
9.2.4 中断示例.....	208
9.2.5 接口拓扑.....	210
9.2.6 实际应用 .....	213

9.2.7 程序模块.....	214
9.3 用 CAN 模块建立现场总线系统 .....	214
9.3.1 简介 .....	214
9.3.2 片载 CAN 模块 .....	215
9.3.3 初始化 CAN 模块 .....	216
9.3.4 发送消息.....	219
9.3.5 接收消息.....	221
9.3.6 实际应用.....	223
<b>第 10 章 DSP 优化设计 .....</b>	<b>226</b>
10.1 DSP 的优化设计 .....	226
10.1.1 总体优化.....	226
10.1.2 算法设计的优化.....	226
10.1.3 程序设计的优化.....	228
10.2 用 DSP 实现单边带调制解调 .....	231
10.2.1 滤波器法.....	231
10.2.2 Hartley 法.....	232
10.2.3 Weaver 方法 .....	233
10.2.4 三种算法的分析研究及比较 .....	233
<b>第 11 章 DSP 芯片的定点运算 .....</b>	<b>236</b>
11.1 数的定标.....	236
11.2 高级语言：从浮点到定点.....	237
11.2.1 加法/减法运算的 C 语言定点模拟.....	237
11.2.2 乘法运算的 C 语言定点模拟.....	239
11.2.3 除法运算的 C 语言定点模拟.....	239
11.2.4 程序变量的 Q 值确定.....	240
11.2.5 浮点至定点变换的 C 程序举例 .....	241
11.3 DSP 定点算术运算 .....	243
11.3.1 定点乘法 .....	243
11.3.2 定点加法 .....	244
11.3.3 定点除法 .....	245
11.4 非线性运算的定点快速实现.....	247
<b>第 12 章 DSP 控制器开发 .....</b>	<b>252</b>
12.1 DSP 控制器的开发 .....	252
12.1.1 开发环境.....	252
12.1.2 DSP 控制器专用开发系统 .....	255
12.1.3 C 语言下的开发过程 .....	257
12.1.4 开发工具的使用 .....	258
12.2 DSP 实时多任务操作系统 .....	262
12.2.1 实时多任务操作系统的基本概念 .....	262
12.2.2 SPOX 实时操作系统 .....	265

12.2.3 多媒体运行环境.....	269
12.3 DSP 控制器算法 .....	270
12.3.1 FIR 滤波器的程序实现 .....	270
12.3.2 FIR 滤波器的程序实现 .....	273
12.3.3 FFT 算法的程序设计.....	275
<b>第 13 章 DSP 控制系统应用.....</b>	<b>282</b>
13.1 嵌入式 PID 伺服电机系统.....	282
13.1.1 概述.....	282
13.1.2 PID 算法原理.....	283
13.1.3 系统设计.....	285
13.1.4 系统的实现.....	288
13.2 脑电图的抗干扰测量.....	290
13.2.1 概述.....	290
13.2.2 抵消 OA 干扰的原理.....	290
13.2.3 自适应算法.....	291
13.2.4 矩阵分解的 UD 算法.....	293
13.2.5 实时 OA 抵消系统.....	294
<b>附录 1 控制带串行端口的正弦波形发生器的源程序 .....</b>	<b>295</b>
<b>附录 2 用 SPI 实现点对点通信的源程序.....</b>	<b>320</b>
<b>附录 3 用 CAN 模块建立现场总线系统的源程序 .....</b>	<b>339</b>
<b>参考文献 .....</b>	<b>367</b>

# 第1章 DSP技术展望

## 1.1 DSP概述

简单地说，数字信号处理是利用计算机或专用处理设备，以数值计算的方法对信号进行采集、变换、综合、估值与识别等加工处理，借以达到提取信息和便于应用的目的。数字信号处理在理论上所涉及的范围极其广泛。在数学领域中，微积分、概率统计、随机过程、高等代数、近世代数、复变函数等都是数字信号处理的基本工具，网络理论、信号与系统等均是它的理论基础。在学科发展上，数字信号处理又和最优控制、通信理论、故障诊断等紧紧相连，近年来又成为人工智能、模式识别、神经网络等新兴学科的理论基础之一，其算法的实现（无论是硬件还是软件）又和计算机学科及微电子技术密不可分。因此可以说，数字信号处理是把经典的理论体系作为自己的理论基础，同时又使自己成为一系列新兴学科的理论基础。

国际上，一般把1965年快速傅里叶变换(FFT)的问世，作为数字信号处理这一新学科的开端。在这30余年的发展中，数字信号处理自身已基本上形成一套较为完整的理论体系。这些理论主要包括：

- (1) 信号的采集[A/D(模数转换)技术、抽样定理、多抽样率、量化噪声分析等]。
- (2) 离散信号的分析(时域及频域分析、各种变换技术、信号特征的描述等)。
- (3) 离散系统分析(系统的描述、系统的单位抽样响应、转移函数及频率特性等)。
- (4) 信号处理中的快速算法(快速傅里叶变换、快速卷积与相关等)。
- (5) 信号的估值(各种估值理论、相关函数与功率谱估计等)。
- (6) 滤波技术(各种数字滤波器的设计与实现)。
- (7) 信号的建模(最常用的有AR, MA, ARMA, PRONY等各种模型)。
- (8) 信号处理中的特殊算法(如抽取、插值、奇异值分解、反卷积、信号重建等)。
- (9) 信号处理技术的实现(软件实现与硬件实现)。
- (10) 信号处理技术的应用。

伴随着通信技术、电子技术及计算机的飞速发展，数字信号处理的理论也在不断地丰富和完善，各种新算法、新理论正在不断地被提出。可以预计，数字信号处理的理论将获得更快的发展。

## 1.2 DSP的发展

基于数字滤波和快速傅里叶变换的数字信号处理(Digital Signal Processing, DSP)在20世纪70年代有了飞速的发展。20世纪80年代，数字信号处理已应用到各个工程技术领域，不管在军用还是在民用系统中都发挥了积极的作用。进入20世纪90年代，情况又

发生了根本性的变化。首先，处理方法发展到以自适应技术为代表的先进的信号处理，但此时虽已可提取到更深层的信息，却以付出巨大的运算量为代价，因此继而又发展出了一种通用 DSP 处理器，它既有高速度，又是低成本，从而大大促进了数字信号处理技术的普及和推广。

通用数字信号处理器（DSP Processor）可通过编程来满足不同应用的需要。当前全世界使用最多的 DSP 处理器是 TI 公司（Texas Instruments，美国德州仪器公司）TMS 320C50，它采用哈佛结构，即程序和数据采用独立的总线，芯片内有运算速度达到 28MIPS（兆条指令每秒）的 16 位×16 位乘法器和 32 位累加器，总共集成有 120 万只晶体管。由于它的运算速度已足够处理语音和声频信号，因而广泛用于调制解调器、数字移动手机、硬盘控制器等，年产量已超过 1000 万片。TMS 320C30 是 TI 公司的浮点 DSP 处理器，适合由多个芯片组成信号处理的阵列结构。后来，TI 公司生产的 TMS 320C40 处理器，将 DMA 通信口扩大至 6 个，因而可以方便地利用数十片 DSP 处理器组成多维的阵列结构并行处理，运算速度较单片可提高数十倍。这种基于 DSP 处理器的阵列信号处理系统，已广泛应用于像雷达、声呐等超高速实时信号的处理系统中。320C6x 为定点处理器，片内包括 2 个乘法器和 6 个加法器，能在 200MHz 周期内完成 8 段 32 位指令，其性能达到 1.6GIPS（吉条指令每秒）；320C67x 为浮点处理器，其性能达到 1GFLOPS（吉次浮总操作每秒）。

DSP 处理器是可编程的。但它是针对某一 DSP 应用问题而设计优化程序，其并发操作的调度是在编译时完成的，运行时只是执行，因而芯片相对比较简单。一般而言，相同速度的 DSP 处理器价格比微处理器低 10 倍左右，而且具有更低的电压和功耗，因而有更大的应用市场。

另一种 DSP 技术的实现方案是采用专用的 DSP 芯片。由于近年来微电子技术已取得突破性的进展，已经能够在单个芯片上设计出多个运算结点的阵列信号处理结构，以提高运算的并行度，而且，相同规模的专用 DSP 芯片，运算速度比通用 DSP 芯片可提高 10 倍以上，这种专用的信号处理芯片为 DSP 技术实用化奠定了物质基础，如数字电视、多媒体、DVD 播放机、数字摄像机等都采用了这种专用的 DSP 芯片。

由于近 10 年微电子工业的飞速发展，DSP 技术已成为实用技术，其标志在于 DSP 技术的成本大幅度降低，以平均每秒完成 100 万次乘加运算为例，20 世纪 70 年代 DSP 系统的费用为数十万元；20 世纪 80 年代由于采用通用 DSP 处理器，费用已降下数千元；进入 20 世纪 90 年代，采用专用 DSP 芯片，费用已降至数十元，而且正向小于 1 元的方向发展。今年 Lucent 公司推出 DSP1609，运算速度达 100MOPS（兆次操作每秒），芯片售价仅 4.95 美元，达到 5 美分 / 1MOPS。这样低的 DSP 运算成本，使 DSP 技术成为消费电子和通信领域的实用技术，并推广到家庭使用。

目前，我国数字信号处理器市场是著名半导体跨国公司的盘中餐，国外众多厂商涉足我国 DSP 产品市场。TI 公司、Motorola 公司、Lucent 公司及 ZSP 公司、Analog DevDSPes 和 NEC 等跨国公司都已不同程度和国内有关企事业单位及政府机构建立了联系，或投资建厂，或设立办事机构，有的建立起自己的营销网络。其中，TI 公司在上海与北京设有办事处，拥有 6 家代理商及一家分销商，持续宣传其世界最大数字信号处理器供应商形象，各个厂商纷纷出招加大宣传力度，在中国境内抢滩设点，市场竞争渐趋激烈。

在我国国内，DSP 的应用已有了相当的基础，有 10 多家集成电路设计企业从事数字信号处理系统及相关产品的开发与应用，但在 DSP 芯片的研发上除了某些大学、科研院所以及一些专业公司外，大部分都是以设计、生产外围芯片为主，真正能设计出高性能、高可靠性的 DSP 芯片的公司寥寥无几。

研性课题，目前在芯片市场上并没有国内厂商自己的 DSP，国内市场完全由国外厂商所占领。自 2000 年以来，杭州士兰微电子有限公司在国内率先进行 DSP 芯片的市场调研和设计开发的准备工作，作为国家重点扶持的技术研发项目之一，杭州士兰微电子有限公司正在从事 16 位定点 DSP 芯片的研制工作，目前 16 位定点 DSP 在家庭消费类和通信类电子产品中大量使用，有良好的市场前景。

从应用范围来，数字信号处理器市场前景看好。DSP 不仅成为手机、个人数字助理等快速增长产品中的关键元件，而且它正在向数码相机和电机控制等领域挺进。在扩展应用领域的过程中，DSP 不断衍生出多种体系结构，越来越多新公司的加入也为 DSP 市场注入新的活力，创造出一个崭新的 DSP 市场格局。

随着 DSP 芯片的品种和技术档次不断提高以及向多功能化、高性能化、低功耗化方向发展，DSP 日益进入人们的生活，在未来相当长的一段时间，我国数字信号处理器市场将蓬勃发展，今后几年里我国 DSP 市场销售额仍会保持 40%以上的增长率，至 2005 年市场需求量将达到 13 亿块。

## 1.3 DSP 的特点

### 1. 优点

#### 1) 精度高

模拟元件精度很难达到  $10^{-3}$  以上，而数字系统 17 位字长就可达  $10^{-5}$  精度，在一些高精度的系统中只能采用数字技术才可达到精度要求。如雷达技术中的脉冲压缩，要求主、副瓣之比达到 35dB 或 40dB，在理论上是可行的，但采用模拟处理时，由于元件精度的限制，只能做到 30dB 左右。但当采用数字脉压时，在  $\tau = 500\mu s$ ，压缩比  $D=2^{10}=1024$ ，A/D 转换器用 8 位时，其主、副瓣之比却可达 40dB，且动态范围可达到 60dB。

#### 2) 灵活性大

数字系统的性能主要决定于乘法器的各系数，而这些系数存放在系数存储器中。改变所存放的系数，就可得到不同的系统，比改变模拟系统的特性容易得多。这是模拟系统无法比拟的。

#### 3) 可靠性强

因为数字系统只有两个信号电平，“1”和“0”，受噪声及环境条件影响小，不像模拟系统各参数都有一定的温度系数，易受环境条件，如温度、振动、电磁感应等影响。再者，数字系统多采用大规模集成电路，其故障率远比采用众多分立元件构成的模拟系统的故障率低。

#### 4) 易于大规模集成

因为数字部件具有高度规范性，易于大规模集成，大规模生产，并且数字电路主要工作在截止饱和状态，对电路参数要求不严格，因此产品的成品率高，价格日趋降低。特别是在一些用模拟网络进行的低频信号的处理中，网络的电感和电容的数值大到惊人的程度，甚至不能很好的实现，这时采用数字滤波器，在体积、重量和性能方面，将特别显示出其优越性。

#### 5) 时分复用

可以利用一套计算设备同时处理几个通道信号。其原理如图 1-1 所示。

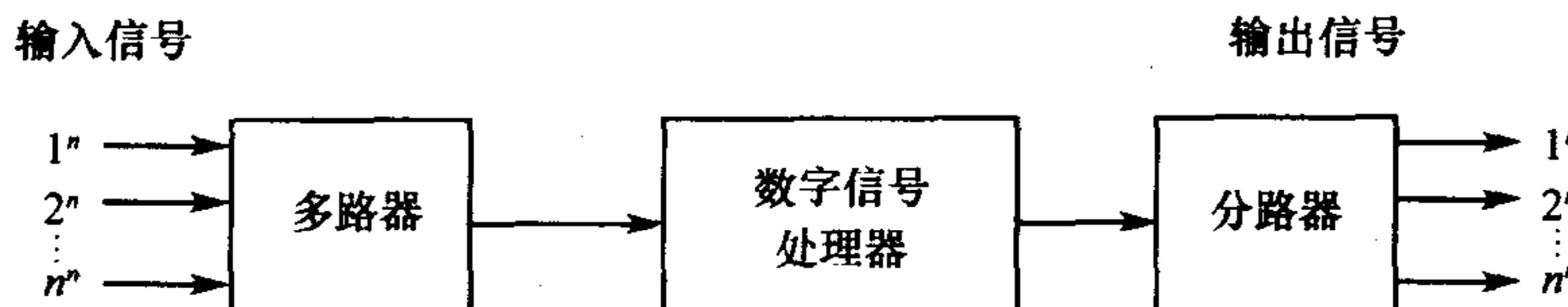


图1-1 时分复用系统

同步系统控制各路信号按先后顺序分别输入一序列值进入处理器，处理器算完一路结果再算第二路…，在将各路信号第一个序列算完后，在同步系统控制下分别送给各路的输出，再按先后次序计算各路输入信号的第二个序列，如此反复。因此，对于每一路信道来说，都好像单独占用着处理器一样。处理器运算速度越高，它能同时处理的信道数也越多。

## 2. 不足

### 1) 工作速度慢

进行实时处理时，输入信号的一个样点的处理必须在它的取样周期内完成，所以被处理信号的频谱上限压得比较低。

### 2) 电路规模大

进行实时处理需要有 A/D 及 D/A 变换器、时钟发生器等附属电路，电路规模较大，这对简单的信号处理是不利的。

### 3) 存在非线性和噪声

对模拟信号进行数字处理时，不可避免地要产生某些量化噪声。另外，严格地说，数字信号处理使用非线性系统来近似线性系统的，其运算误差必将产生噪声。而且，即使可以保证线性系统的稳定性，有时也会出现所谓的极限环震荡现象，这在数据字长较小时尤其注意。

## 1.4 DSP 技术应用

电子工业最近 30 年来有了迅速的发展：20 世纪 70 年代的电子工业以消费电子为主，代表性的产品是录像机、摄像机、彩电，主要的生产厂商是日本的 Sony、JVC、荷兰的 Philips 等家电厂商，依靠的是大规模生产和优秀的质量；20 世纪 80 年代是计算机时代，代表性的产品是 PC 机、硬盘驱动器、打印机，主要生产厂商是美国的 Intel、IBM、Microsoft、Compaq 等公司；20 世纪 90 年代起是信息时代，代表性的产品是个人通信网、网络接入设备、数字化消费类电子产品，主要生产厂商目前尚难确定，主要获胜的战略之一是以 DSP 为核心的技术及其创新产品。

DSP 正在改变我们生活方式的各个方面，它应用广泛，其主要应用市场为 3C（Communication、Computer、Consumer-通信、计算机、消费类）领域，占整个市场需求的 90%。例如，人们之间的联系方式正由电话转向个人通信方式。人类从发明电话到电话用户达到 5 千万经过了 70 年的时间，模拟蜂窝电话达到 5 千万用户经过了 14 年，而数字蜂窝电话（GSM 是其中之一）只经过了 5 年就达到相同的用户数。再如娱乐方式，VCD、DVD 正替代 VHS 录像机，VCD 采用了数字压缩技术，可将电影节目压缩到光盘上，尽管其分辨力只有 300 线，但低成本适合我国国情，因而在几年间即得到普及，装机量已超过 2500 万台。数字电视机开始替代模拟的 NTSC 或 PAL 制电视机。家庭影院主要由数字化 A/V 设备组成，DSP 不仅提供环绕声，还可以虚拟各种现场效果。总之，DSP 技术的产品已大批投放市场，