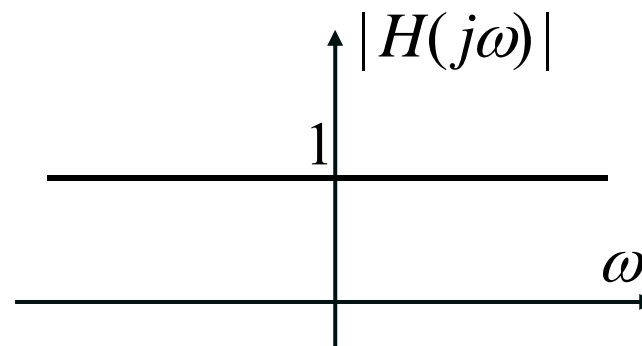
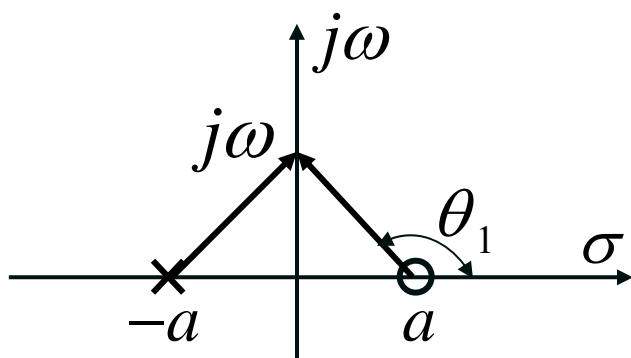


全通系统:

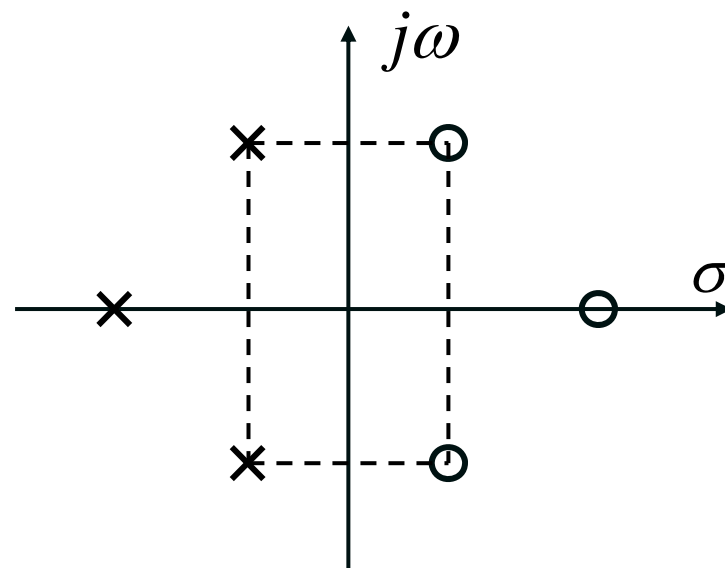
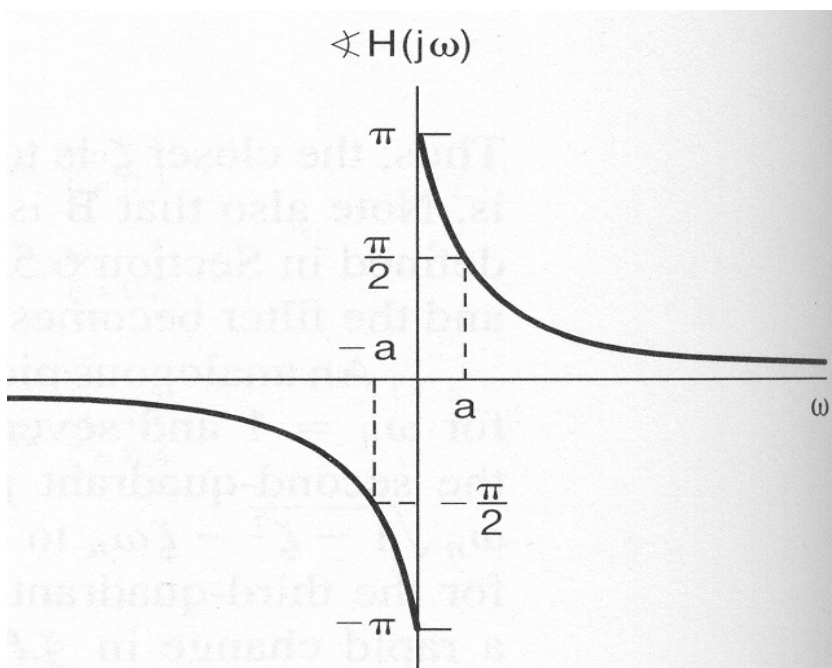
考查零极点对称分布的系统

$$H(s) = \frac{s - a}{s + a} \quad (\text{一阶全通系统})$$

❖ 该系统的 $|H(j\omega)|$ 在任何时候都等于1，所以称为全通系统。



❖ 其相位特性 $\angle H(j\omega) = \theta_1 - (\pi - \theta_1) = 2\theta_1 - \pi$



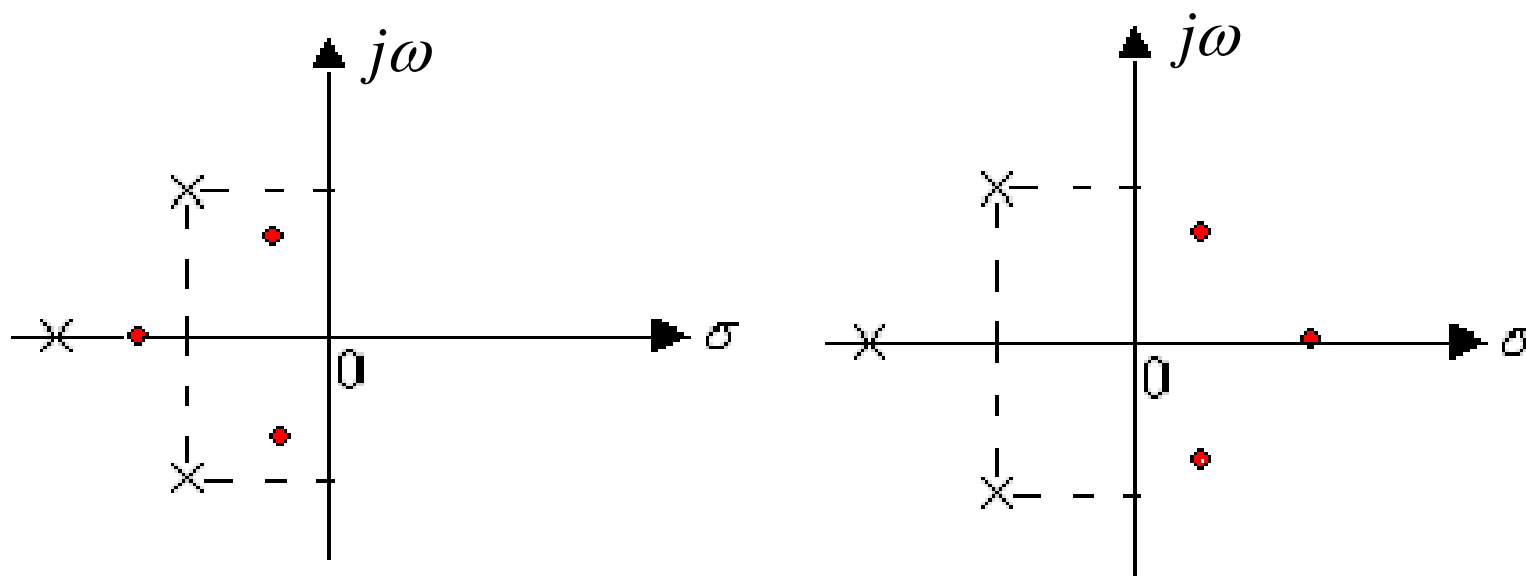
三阶全通系统

全通系统的零极点分布呈四角对称特征。

全通系统被广泛用于对系统进行相位均衡。

最小相位系统:

考察两个系统，它们的极点相同，零点分布关于 $j\omega$ 轴对称。其中一个系统的零点均在左半平面，另一个系统的零点均在右半平面。

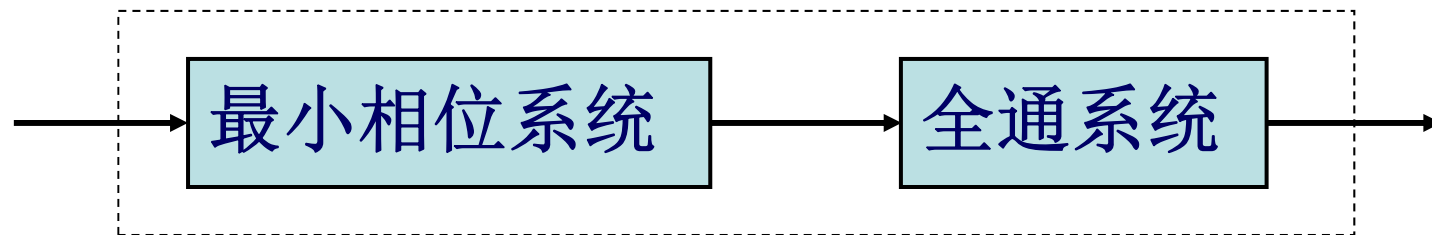


显然这两个系统的幅频特性是相同的。但零点在左半平面的系统其相位总小于零点在右半平面的系统。因此将零极点均位于左半平面的系统称为最小相位系统。

工程应用中设计的各种频率选择性滤波器，如：**Butterworth**、**Chebyshev**、**Cauer**滤波器都是最小相位系统。

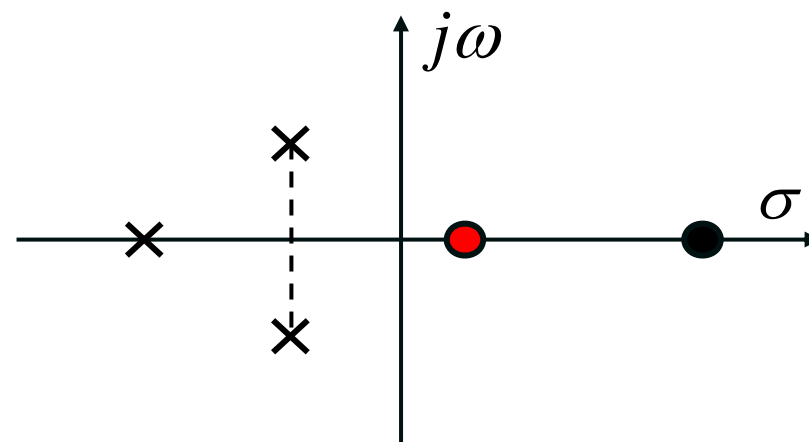
从本质上讲系统的特性是由系统的零、极点分布决定的。对系统进行优化设计，实质上就是优化其零、极点的位置。

当工程应用中要求实现一个非最小相位系统时，通常采用将一个最小相位系统和一个全通系统级联来实现。

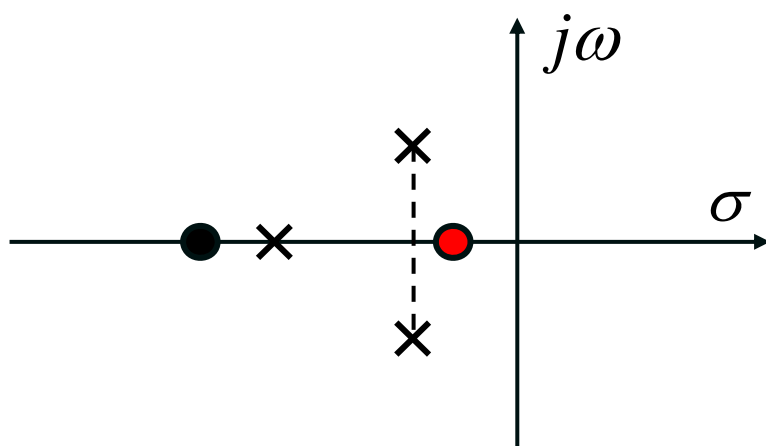


根据零极点分布图判断它们对应哪种系统：

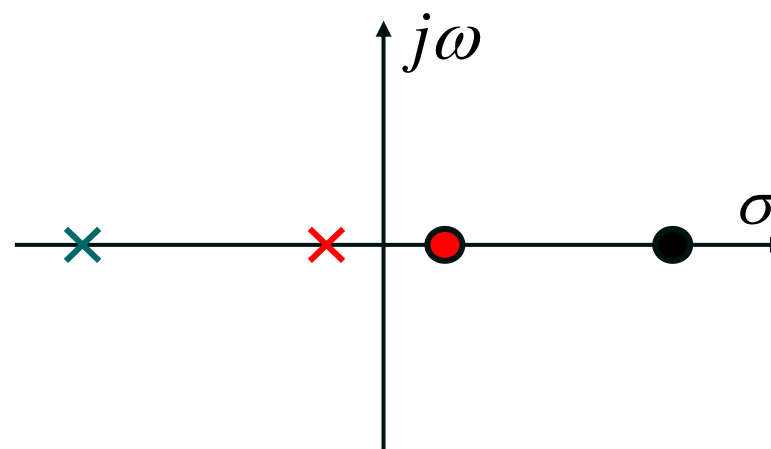
1. 全通系统
2. 最小相位系统
3. 非最小相位系统



非最小相位系统



最小相位系统



全通系统

傅里叶变换的 特征函数: $e^{j\omega t}$

输入信号为 $e^{j\omega_0 t}$, 则输出信号为 $H(j\omega_0) \times e^{j\omega_0 t}$

推导: $y(t) = x(t) * h(t) = e^{j\omega_0 t} * h(t)$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) \times e^{j\omega_0(t-\tau)} d\tau$$

$$= e^{j\omega_0 t} \times \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) \times e^{-j\omega_0 \tau} d\tau$$

$$= H(j\omega_0) \times e^{j\omega_0 t}$$

拉普拉斯变换的特征函数： e^{st}

输入信号为 $e^{s_0 t}$ ，则输出信号为 $H(s_0) \times e^{s_0 t}$

推导： $y(t) = x(t) * h(t) = e^{s_0 t} * h(t)$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) \times e^{s_0(t-\tau)} d\tau$$

$$= e^{s_0 t} \times \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) \times e^{-s_0 \tau} d\tau$$

$$= e^{s_0 t} \times H(s_0) = H(s_0) \times e^{s_0 t}$$

Z 变换 的特征函数： a^k

输入信号为 a^k ，则输出信号为 $H(a) \times a^k$

推导： $y[k] = x[k] * h[k] = a^k * h[k]$

$$= \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] \times a^{k-n}$$

$$= a^k \times \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] \times a^{-n}$$

$$= a^k \times H(a) = H(a) \times a^k$$

例： $F(z) = \frac{z^2}{z^2 + a^2}, |z| > a$, 求 $f[k]$

解： $F(z)$ 有一对共轭复根时部分分式展开，可以直接利用

$$\sin(\Omega_0 k)u[k] \xleftrightarrow{z} \frac{\sin \Omega_0 z^{-1}}{1 - 2z^{-1} \cos \Omega_0 + z^{-2}}$$

$$\sin(\Omega_0 (k + 1))u[k] \xleftrightarrow{z} \frac{\sin \Omega_0}{1 - 2z^{-1} \cos \Omega_0 + z^{-2}}$$

例： $F(z) = \frac{z^2}{z^2 + a^2}, |z| > a$, 求 $f[k]$

解： $F(z) = \frac{1}{1 + (z/a)^{-2}}$

$$F_1(z) = \frac{1}{1 + z^{-2}} \quad \longrightarrow \quad f_1[k] = \sin\left(\frac{\pi}{2}(k+1)\right)u[k]$$

由指数加权性质

$$f[k] = a^k \cos\left(\frac{\pi}{2}k\right)u[k]$$

例： $F(z) = \frac{1}{(1 + 2z^{-1})(1 + z^{-1} + z^{-2})}, |z| > 0$ 求 $f[k]$ 。

解： $F(z) = \frac{A}{1 + 2z^{-1}} + \frac{Bz^{-1} + C}{1 + z^{-1} + z^{-2}}$

B, C 用待定系数法求

$$1 + z^{-1} + z^{-2} = 1 - 2\cos(2\pi/3)z^{-1} + z^{-2}$$

$$A=4/3, B=-2/3, C=-1/3;$$

$$f[k] = \left[\frac{4}{3}(-2)^k - \frac{2\sin(\frac{2\pi}{3}k)}{3\sin(2\pi/3)} - \frac{2\sin(\frac{2\pi}{3}(k+1))}{3\sin(2\pi/3)} \right]$$