

信号与线性系统

第 2 讲

教材位置: 第2章 连续时间系统的时域分析
§ 2.1–§ 2.5

内容概要: CTS时域分析中的零输入解,
零状态解的数学基础—信号分解

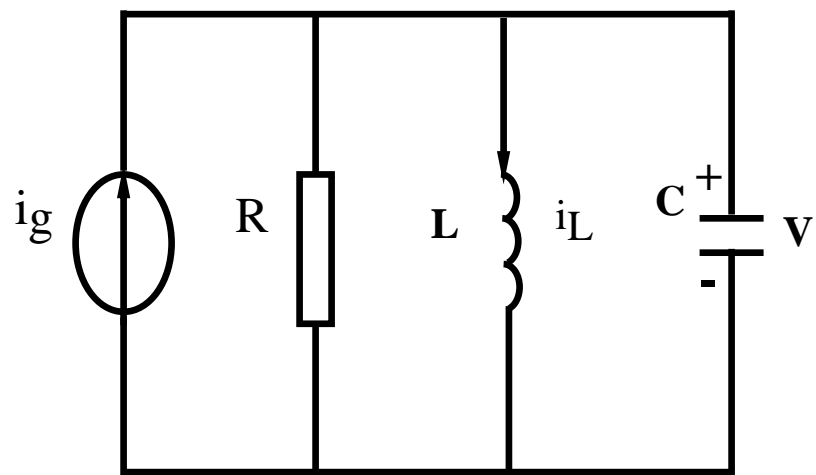
开讲前言—前讲回顾

- 课程大纲—目的、要求、课程计划、实验
- 第一章 信号与系统的绪论
 - 信号的基本概念—信号的分类
 - 确定/随机、连续/离散、周期/非周期、能量/功率信号
 - 系统的基本概念—系统的分类
 - 线性/非线性、非时变/时变、连续/离散、因果/非因果
 - 线性时不变系统分析
 - 建模、系统分析、物理解释

$$\begin{aligned} & \frac{d^n r(t)}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} r(t)}{dt^{n-1}} + \cdots + a_1 \frac{dr(t)}{dt} + a_0 r(t) \\ &= b_m \frac{d^m e(t)}{dt^m} + b_{m-1} \frac{d^{m-1} e(t)}{dt^{m-1}} + \cdots + b_1 \frac{de(t)}{dt} + b_0 e(t) \end{aligned}$$

- **时域函数：激励和响应**
- **系统时域模型：微分方程表示**
- **直接解微分方程：古典的系统分析方法**
- **为简化分析难度有两个途径进行系统分析**
 - **激励分解为基本单元之和**
 - **变换：复杂的时域分析在新变换中有简单的分析方法。**

§ 2.1 引言 — 举例电路系统的古典解法



1: $R=1/4\Omega$, $L=1/3H$, $C=1F$

2: 初始值: $i_L(0)=2A$, $v(0)=1V$

求: 激励电流 $i_g=2e^{-2t}$ 时, 电压 $v(t)$?

$$C \frac{dv}{dt} + \frac{1}{R} v + \frac{1}{L} \int v dt = i_g$$

$$C \frac{d^2 v}{dt^2} + \frac{1}{R} \frac{dv}{dt} + \frac{1}{L} v = \frac{di_g}{dt}$$

$$\frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 4 \frac{dv(t)}{dt} + 3v(t) = \frac{di_g}{dt}$$

$$\frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 4 \frac{dv(t)}{dt} + 3v(t) = \frac{di_g}{dt}$$

解: $v(t)$ = 齐次方程通解 $v_1(t)$ + 非齐次方程特解 $v_2(t)$

通解: $v_1(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}$ 特征方程: $\lambda^2 + 4\lambda + 3 = 0$, $\lambda_{1,2} = -2 \pm 1$

$v_1(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-3t}$ 自然响应(系统自身特性决定)

特解: $v_2''(t) + 4v_2'(t) + 3v_2(t) = i_g'(t)$

$$v_2(t) = B e^{-2t}$$

$$4 B e^{-2t} - 8 B e^{-2t} + 3 B e^{-2t} = -4 e^{-2t} \quad B = 4$$

$v_2(t) = 4e^{-2t}$ 受迫响应(激励和系统共同决定)

全解: $v(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-3t} + 4e^{-2t}$

全解: $v(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-3t} + 4e^{-2t}$

$$v(0) = 1V, \quad v(0) = c_1 + c_2 + 4 = 1$$

$$v'(0) = \left. \frac{dv(t)}{dt} \right|_{t=0} = -6 \quad (\text{初始条件 } i_L(0) = 2A, \quad v(0) = 1V)$$

$$v'(0) = -C_1 - 3C_2 - 8 = -6$$

$$C_1 = -7/2, \quad C_2 = 1/2$$

$$v_1(t) = (-7/2)e^{-t} + (1/2)e^{-3t}$$

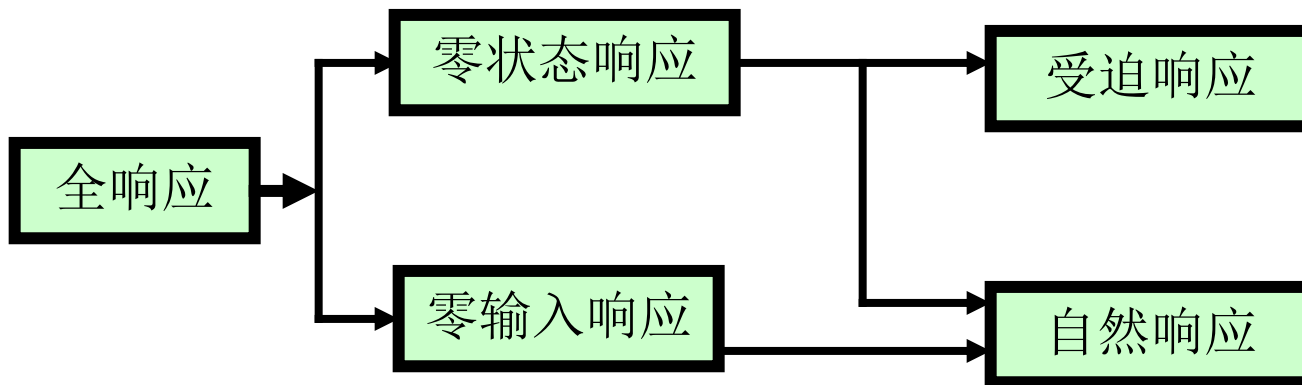
$$v(t) = (-7/2)e^{-t} + (1/2)e^{-3t} + 4e^{-2t}$$

$$\frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 4 \frac{dv(t)}{dt} + 3v(t) = \frac{di_g}{dt}$$

$$v(t) = (-7/2)e^{-t} + (1/2)e^{-3t} + 4e^{-2t}$$

全响应 = 自然响应（通解） + 受迫响应（特解）

= 零输入响应 + 零状态响应



§ 2.1 引言 — 举例电路系统的古典解法

- 零输入响应求解思路
 - 简化齐次方程表达方式（算子）
 - 由简单低阶方程解推导高阶通用方程解

- 零状态响应求解思路
 1. 把输入信号分解为各单元信号之和
 2. 求各单元信号的零状态响应
 3. 叠加各单元信号的响应合成输出信号

- 全响应 = 零输入响应 + 零状态响应

本章内容：

- 系统方程的算子表示法
- 奇异函数（信号）
- 系统的零输入响应与零状态响应
- 卷积积分及其性质
- **LTI** 连续时间系统的时域求解

§ 2.2 系统方程的算子表示法

(一) 微分算子及其运算规则

微分算子 $\frac{d}{dt} = p \quad \frac{d^n}{dt^n} = p^n \quad \frac{d^n x}{dt^n} = p^n x$

积分算子 $\int_{-\infty}^t ()d\tau = \frac{1}{p}()$ $\int_{-\infty}^t x d\tau = \frac{1}{p}x$

$$L \frac{d^2 i(t)}{dt^2} + R \frac{di(t)}{dt} + \frac{1}{C} i(t) = \frac{de(t)}{dt}$$

$$Lp^2 i(t) + Rpi(t) + \frac{1}{C} i(t) = pe(t)$$

$$(Lp^2 + Rp + \frac{1}{C})i(t) = pe(t)$$

一般情况下，代数方程的运算规则也适用于算子方程

一：多项式可因式分解，但公因子不能相消

$$(p^2 + 5p + 6)x = (p + 2)(p + 3)x$$

$$p \bullet \frac{1}{p} x = \frac{d}{dt} \int_{-\infty}^t x d\tau = x$$

$px = py \quad (\rightarrow x = y + c)$ 两边的算子符号因子 p 不能消去。

二：乘除顺序不可随意颠倒

$$p \bullet \frac{1}{p} x \neq \frac{1}{p} \bullet px$$

因为

$$\frac{1}{p} \bullet px = \int_{-\infty}^t \left(\frac{d}{d\tau} x \right) d\tau = x(t) - x(-\infty) \neq x$$

(二) 转移算子 $H(p)$

n 阶线性微分方程为:

$$\frac{d^n r}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} r}{dt^{n-1}} + \dots + a_1 \frac{dr}{dt} + a_0 r = b_m \frac{d^m e}{dt^m} + b_{m-1} \frac{d^{m-1} e}{dt^{m-1}} + \dots + b_1 \frac{de}{dt} + b_0 e$$

$$p^n r + a_{n-1} p^{n-1} r + \dots + a_1 p r + a_0 r = b_m p^m e + b_{m-1} p^{m-1} e + \dots + b_1 p e + b_0 e$$

$$(p^n + a_{n-1} p^{n-1} + \dots + a_1 p + a_0) r = (b_m p^m + b_{m-1} p^{m-1} + \dots + b_1 p + b_0) e$$

令 $D(p) = p^n + a_{n-1}p^{n-1} + \cdots + a_1p + a_0$

$$N(p) = b_m p^m + b_{m-1}p^{m-1} + \cdots + b_1p + b_0$$

则有 $D(p)r(t) = N(p)e(t)$

$$r(t) = \frac{N(p)}{D(p)} e(t)$$

定义 $H(p) = \frac{N(p)}{D(p)}$ —— 转移算子

$$r(t) = H(p)e(t)$$

零输入响应 $e(t) = 0$

$$D(p)r(t) = 0$$

§ 2.3 系统的零输入响应 ($n=1$)

$$n\text{阶} \quad D(p)r(t) = (p^n + a_{n-1}p^{n-1} + \dots + a_1p + a_0)r(t) = 0$$

$$n=1 \quad (p - \lambda)r = 0 \quad \frac{dr}{dt} - \lambda r = 0 \quad \text{或} \quad \frac{dr}{r} = \lambda dt$$

$$\ln r = \lambda t + k$$

$$r(t) = ce^{\lambda t} \quad c = e^k, c \text{ 由初始状态 } r(0) \text{ 确定 } c = r(0)$$

$$r(t) = r(0)e^{\lambda t}$$

$$r(t) = r(t_0)e^{\lambda(t-t_0)} \quad \text{初始状态为 } t=t_0 \text{ 时的响应 } r(t_0)$$

§ 2.3 系统的零输入响应 — (n=2)

$$n=2 \quad (p^2 + a_1 p + a_0) r = 0$$

$$(p - \lambda_1)(p - \lambda_2) r = 0 \quad (p - \lambda_1)(pr - \lambda_2 r) = (p - \lambda_2)(pr - \lambda_1 r) = 0$$

$$\text{即 } (p - \lambda_1) r = 0 \quad \text{和} \quad (p - \lambda_2) r = 0$$

$$r_1(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} \quad \text{和} \quad r_2(t) = c_2 e^{\lambda_2 t}$$

$$r(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}$$

t = 0 时, 初始状态 r(0), r'(0) 已知

$$\left. \begin{aligned} r(0) &= c_1 + c_2 \\ r'(0) &= \lambda_1 c_1 + \lambda_2 c_2 \end{aligned} \right\}$$

§ 2.3 系统的零输入响应 — 推广到普遍

n阶
$$D(p)r(t) = (p^n + a_{n-1}p^{n-1} + \cdots + a_1p + a_0)r(t) = 0$$
$$= (p-\lambda_1)(p-\lambda_2) \cdots (p-\lambda_n) r = 0$$

特征方程 **$D(p)=0$** 中的根称为特征根 λ_i , 自然频率

$$r(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t} + \cdots + c_n e^{\lambda_n t}$$

t=0的初始条件 $r(0), r'(0), \dots, r^{n-1}(0)$

$$r(0) = c_1 + c_2 + \cdots + c_n$$

$$r'(0) = \lambda_1 c_1 + \lambda_2 c_2 + \cdots + \lambda_n c_n$$

$$r''(0) = \lambda_1^2 c_1 + \lambda_2^2 c_2 + \cdots + \lambda_n^2 c_n$$

.....

$$r^{n-1}(0) = \lambda_1^{n-1} c_1 + \lambda_2^{n-1} c_2 + \cdots + \lambda_n^{n-1} c_n$$

§ 2.3 系统的零输入响应 — 推广到普遍

- 特征方程中有一 k 阶重根 λ 时

方程中有因子 $(p - \lambda)^k$ 时,

微分方程 $(p - \lambda)^k r = 0$

$$r(t) = (c_0 + c_1 t + \dots + c_{k-1} t^{k-1}) e^{\lambda t}$$

$$H(p) = \frac{p+1}{p^2+3p+2}, r(0)=1, r'(0)=2$$

1: 特征根: $D(p) = p^2 + 3p + 2 = 0 \quad \lambda_1 = -1, \lambda_2 = -2$

2: 响应: $r(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-2t}$

**3: 初态
定系数:**

$$\begin{aligned} r(0) &= c_1 + c_2 = 1 \\ r'(0) &= -c_1 - 2c_2 = 2 \end{aligned} \quad c_1 = 4, c_2 = -3$$

$$r(t) = 4e^{-t} - 3e^{-2t}, t > 0$$

$$H(p) = \frac{p+1}{p^2+3p+2}$$

$$H(p) = \frac{1}{p+2}$$

$$r''(t) + 3r(t) + 2 = e'(t) + e(t)$$

$$r'(t) + 2r(t) = e(t)$$

$$H(p) = \frac{p+1}{p^2+2p+1}, r(0)=1, r'(0)=2$$

1: 特征根: $D(p) = p^2 + 2p + 1 = 0$ $\lambda_{12} = -1$

2: 响应: $r(t) = (c_1 + c_2 t)e^{-t}$

**3: 初态
定系数:** $r(0) = c_1 = 1$
 $r'(0) = -c_1 + c_2 = 2$ $c_1 = 1, c_2 = 3$

$$r(t) = (1 + 3t)e^{-t}, t > 0$$

§ 2.3 系统的零输入响应 — 推广到普遍

■ 零状态响应的求解

■ 思路：利用线性系统叠加性

- 激励函数分解为标准简单形式
- 标准函数激励下的零状态响应
- 激励叠加与响应叠加

■ 步骤：

- 标准形式探索 — 分析特殊函数
- 信号分解 — 通过特殊函数来表示
- 特殊函数的响应求解
- 响应叠加

§ 2.4 奇异函数

■ 奇异函数说明

- 函数或各阶导数有间断点，不便直接求导
- 阶跃函数、冲激函数等

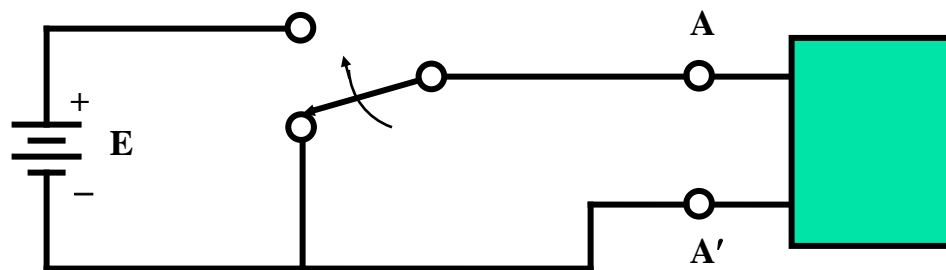
1. 单位阶跃函数 $\varepsilon(t)$ [$U(t)$]

$$\varepsilon(t) = 1 \quad \text{当} \quad t > 0$$

$$\varepsilon(t) = 0 \quad \text{当} \quad t < 0$$



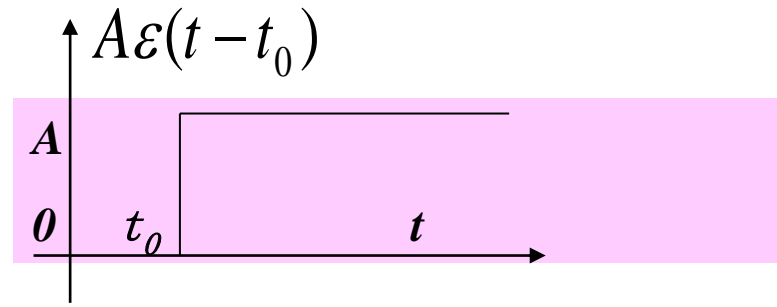
(a) $\varepsilon(t)$



接通直流电源的模型

2. 延迟的阶跃函数(信号)

$$A\varepsilon(t-t_0) = \begin{cases} 0, & (t < t_0) \\ A, & (t > t_0) \end{cases}$$

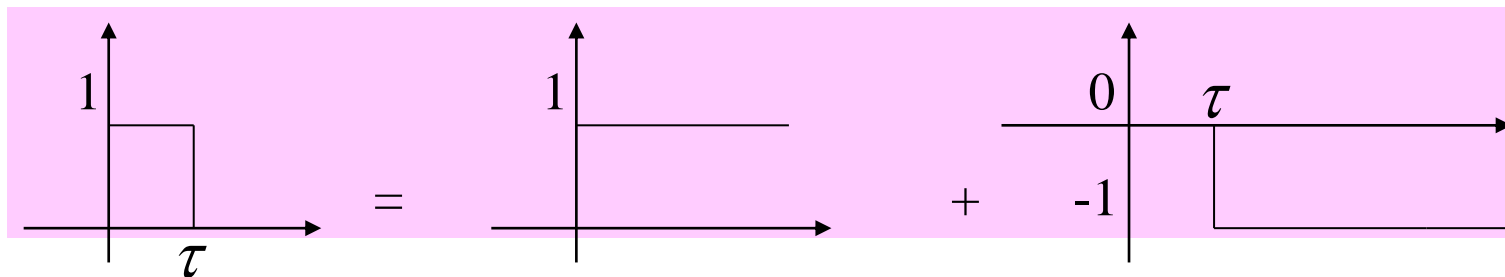
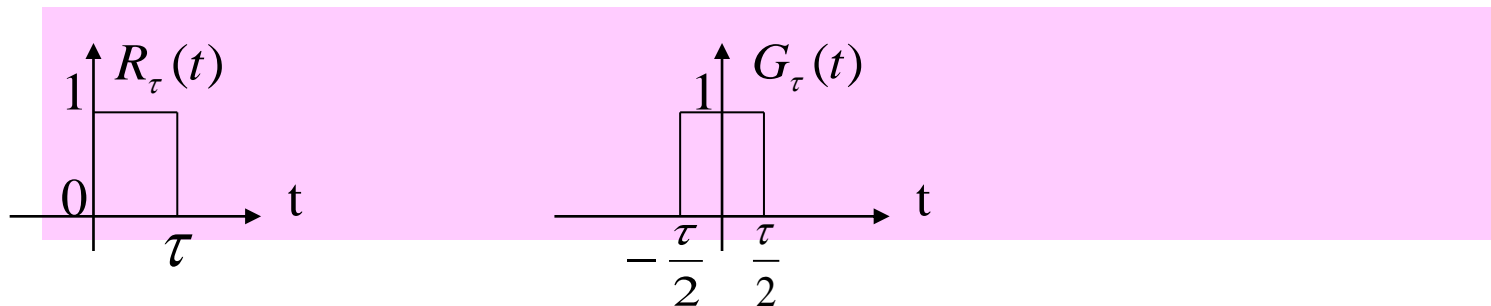


$$\varepsilon(3t) = \varepsilon(t)$$

$$\varepsilon(at) = \varepsilon(t), a > 0$$

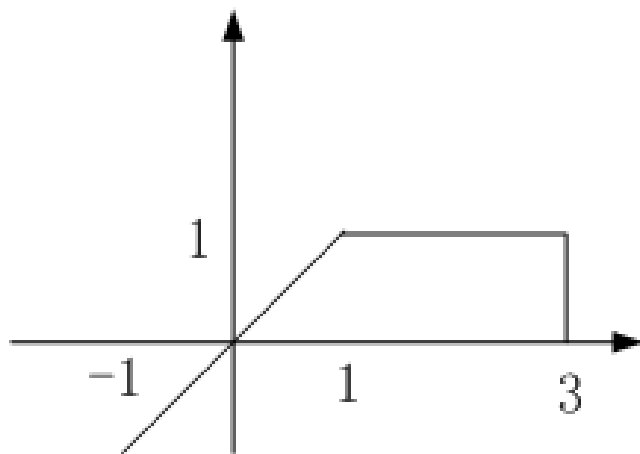
$$f(t)\varepsilon(t-t_0) = \begin{cases} 0, & (t < t_0) \\ f(t), & (t > t_0) \end{cases}$$

3. 利用阶跃函数(信号)表示矩形脉冲



即
$$R_\tau(t) = \varepsilon(t) - \varepsilon(t - \tau)$$

$$G_\tau(t) = R_\tau\left(t + \frac{\tau}{2}\right) = \varepsilon\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - \varepsilon\left(t - \frac{\tau}{2}\right)$$

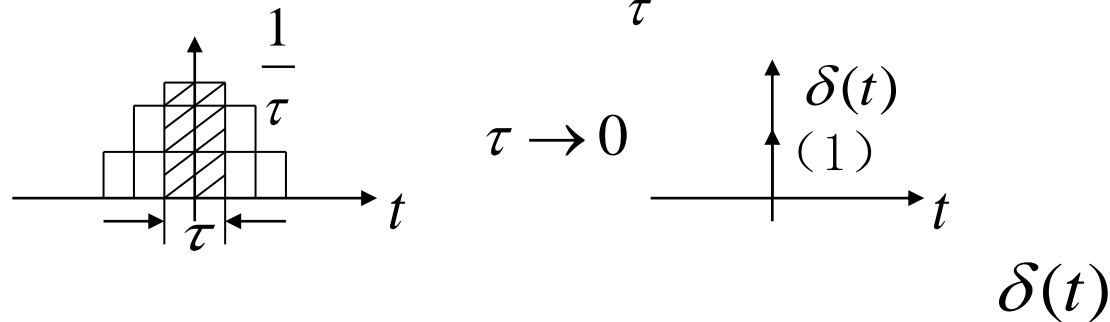


$$t \{ \varepsilon(t+1) - \varepsilon(t-1) \} \\ + \quad 1 \quad \varepsilon(t-1) - \varepsilon(t-3)$$

(二) 冲激函数(信号)

1. 单位冲激函数(信号)

矩形脉冲宽度为 τ ，高为 $\frac{1}{\tau}$ ，面积为 $S = \tau \bullet \frac{1}{\tau} = 1$



定义:

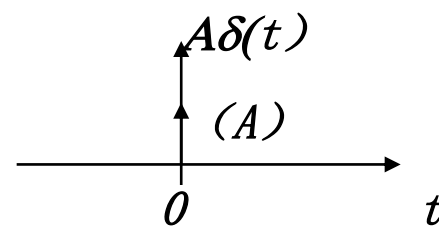
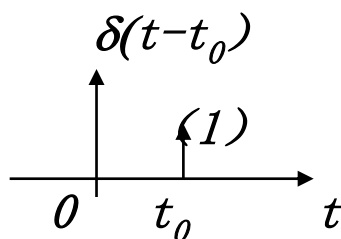
$$\delta(t) = \lim_{\tau \rightarrow 0} \frac{1}{\tau} \left[\varepsilon\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - \varepsilon\left(t - \frac{\tau}{2}\right) \right]$$

或定义:

$$\begin{cases} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1 \\ \delta(t) = 0, t \neq 0 \end{cases}$$

延迟的单位冲激函数：

$$\begin{cases} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) dt = 1 \\ \delta(t - t_0) = 0, t \neq t_0 \end{cases}$$



2. 冲激函数的性质

(1) $\delta(t)$ 的抽样性质

$$f(t)\delta(t) = f(0)\delta(t)$$

$$f(t)\delta(t - t_0) = f(t_0)\delta(t - t_0)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t)dt = f(0)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t - t_0)dt = f(t_0)$$

例 $\sin \pi t \delta(t) = \sin \pi t \Big|_{t=0} \delta(t) = 0$

$$\sin \pi t \delta(t - \frac{1}{4}) = \sin \pi t \Big|_{t=\frac{1}{4}} \delta(t - \frac{1}{4}) = \frac{\sqrt{2}}{2} \delta(t - \frac{1}{4})$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \sin \pi t \delta(t) dt = \sin \pi t \Big|_{t=0} = 0$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \sin \pi t \delta(t - \frac{1}{4}) dt = \sin \pi t \Big|_{t=\frac{1}{4}} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\int_0^{\pi} \sin t \delta(t - \frac{\pi}{6}) dt = \sin \frac{\pi}{6} = \frac{1}{2}$$

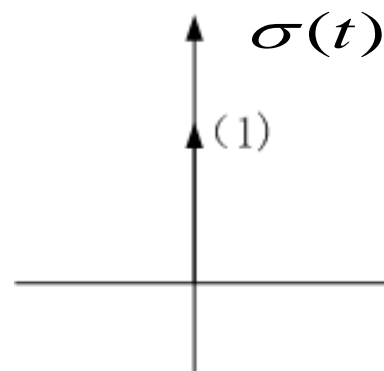
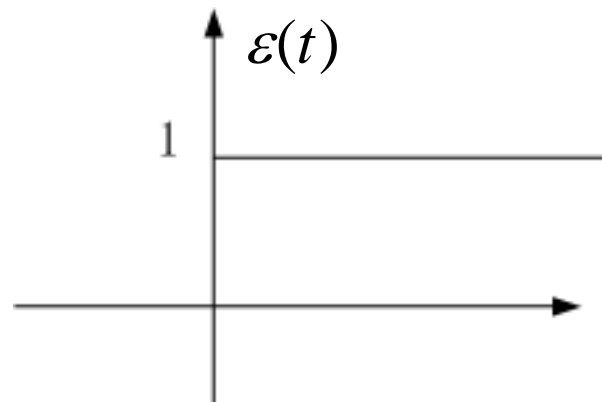
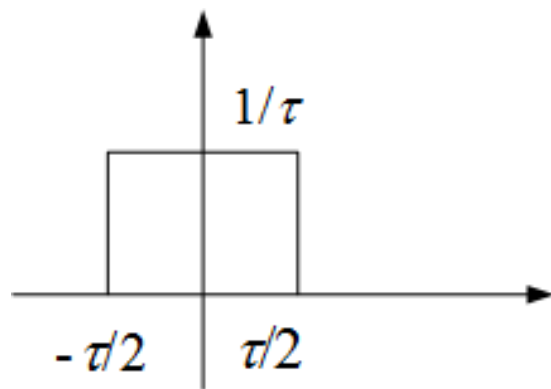
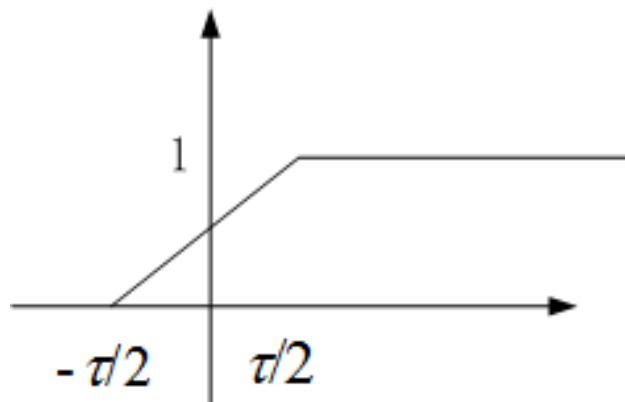
$$\int_1^2 e^{-at} \delta(t) dt = 0 \quad \text{注意：在积分区间 (1, 2) 内，被积函数为0}$$

(2) 单位冲激函数的积分是单位阶跃函数

$$\int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = \varepsilon(t)$$

(3) 单位阶跃函数的导数是单位冲激函数

$$\frac{d}{dt} \varepsilon(t) = \delta(t)$$

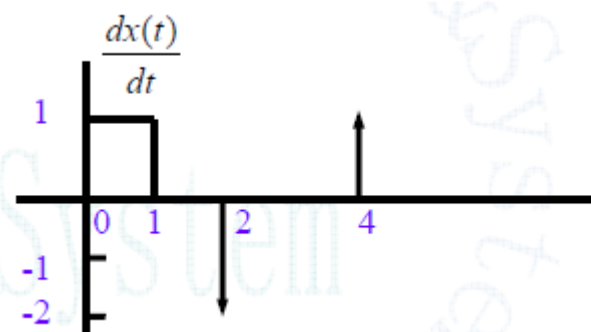
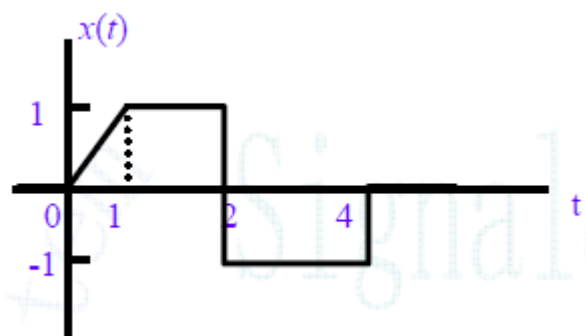


求函数的导数 $(t-1)\varepsilon(t)$

$$(t-1)'\varepsilon(t) + (t-1)\varepsilon'(t) = \varepsilon(t) + (t-1)\sigma(t)$$

$$= \varepsilon(t) + (t-1)\big|_{t=0} \sigma(t) = \varepsilon(t) - \sigma(t)$$

计算一阶导数并作图



$$x(t) = t[u(t) - u(t-1)] + [u(t-1) - u(t-2)] - [u(t-2) - u(t-4)]$$

$$x'(t) = [u(t) - u(t-1)] + t[\delta(t) - \delta(t-1)] + [\delta(t-1) - \delta(t-2)] - [\delta(t-2) - \delta(t-4)]$$

$$= [u(t) - u(t-1)] - \delta(t-1) + [\delta(t-1) - \delta(t-2)] - [\delta(t-2) - \delta(t-4)]$$

$$= [u(t) - u(t-1)] - 2\delta(t-2) + \delta(t-4)$$

(4) 单位冲激函数是偶函数

$$\delta(-t) = \delta(t)$$

证明：

$$\begin{aligned}\int_{-\infty}^{\infty} \delta(-t) \varphi(t) dt &\xrightarrow{\tau=-t} = \int_{\infty}^{-\infty} \delta(\tau) \varphi(-\tau) (-d\tau) \\&= \int_{-\infty}^{\infty} \delta(\tau) \varphi(-\tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(\tau) \varphi(0) d\tau = \varphi(0) \\&\because \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) \varphi(t) dt = \varphi(0) \\&\therefore \delta(-t) = \delta(t)\end{aligned}$$

(5) 尺度变换

$$\delta(at) = \frac{1}{|a|} \delta(t) \quad \text{和} \quad \delta(at - t_0) = \frac{1}{|a|} \delta\left(t - \frac{t_0}{a}\right)$$

a, t_0 为常数且 $a \neq 0$

证明： 令 $at = x$,

$$\text{当 } a > 0 \text{ 时, } \int_{-\infty}^{\infty} \delta(at) \varphi(t) dt = \frac{1}{a} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) \varphi\left(\frac{x}{a}\right) dx = \frac{1}{a} \varphi(0)$$

$$\begin{aligned} \text{当 } a < 0 \text{ 时, } \int_{-\infty}^{\infty} \delta(at) \varphi(t) dt &= \int_{\infty}^{-\infty} \delta(x) \varphi\left(\frac{x}{a}\right) d\left(\frac{x}{a}\right) \\ &= - \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{a} \varphi\left(\frac{x}{a}\right) \delta(x) dx = -\frac{1}{a} \varphi(0) = \frac{1}{|a|} \varphi(0) \end{aligned}$$

$$\text{故 } \delta(at) = \frac{1}{|a|} \delta(t)$$

$$\text{同理可证: } \delta(at - t_0) = \frac{1}{|a|} \delta\left(t - \frac{t_0}{a}\right)$$

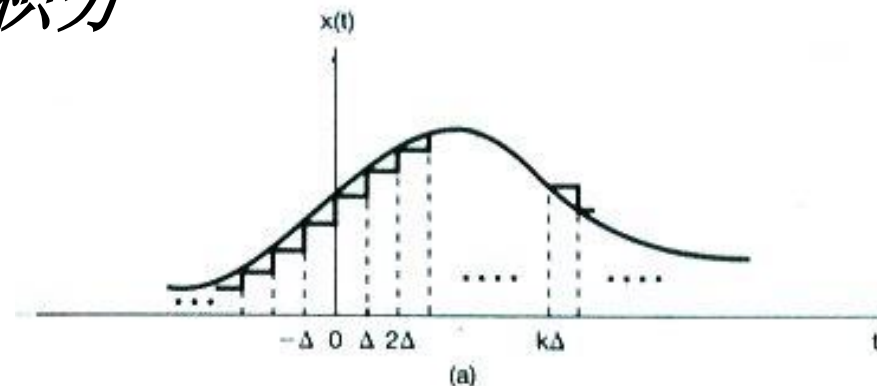
§ 2.5 信号的脉冲分解

■ 本节思路

- 任意函数表示为奇异函数的组合
 - 分解为阶跃函数的积分
 - 分解为冲激函数的积分

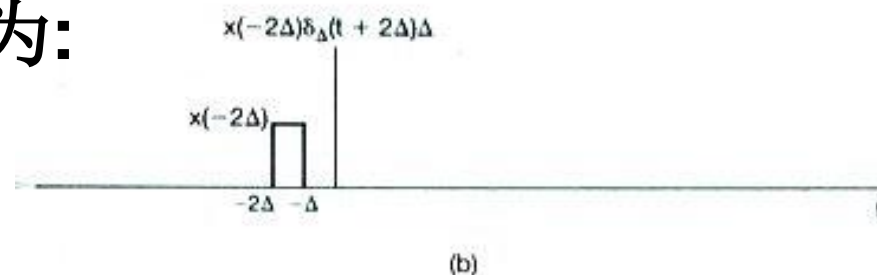
任意函数表示为冲激函数的积分

$$\delta_{\Delta}(t) = \begin{cases} \frac{1}{\Delta}, & 0 \leq t \leq \Delta \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

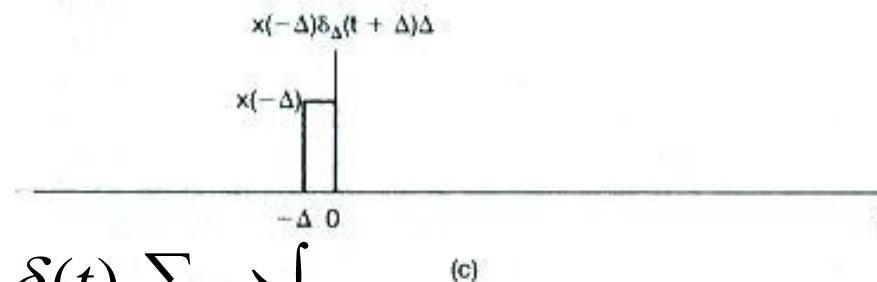


则任意函数 $x(t)$ 可近似表示为:

$$\hat{x}(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k\Delta)\Delta\delta_{\Delta}(t - k\Delta)$$



$$x(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k\Delta)\Delta\delta_{\Delta}(t - k\Delta)$$



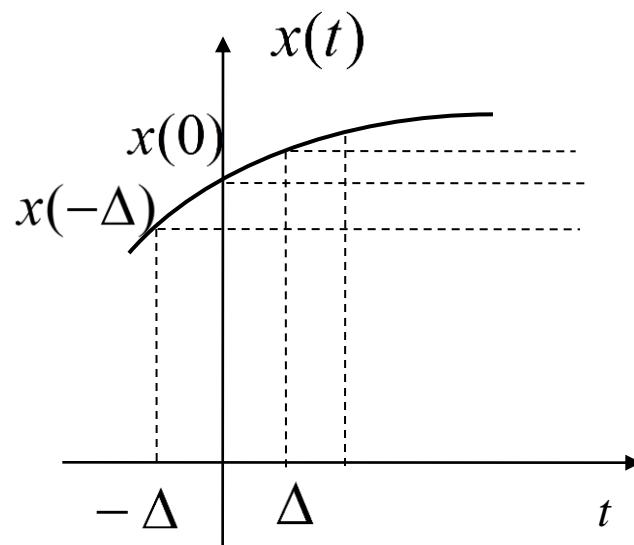
当 $\Delta \rightarrow 0 (d\tau)$ 时, $k\Delta \rightarrow \tau$, $\delta_{\Delta}(t) \rightarrow \delta(t)$, $\Sigma \rightarrow \int$,

于是:

$$x(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)\delta(t - \tau)d\tau$$

任意波形的信号也可以近似表示为无穷多个阶跃信号之和（分解过程略）：

$$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x'(\tau) \varepsilon(t - \tau) d\tau$$



利用后面将要介绍的卷积性质，可以很方便地证明这一结论。

本讲小结

- **CTS**的时域分析包括零输入响应+零状态响应
- 零输入响应的求解
 - 微分方程的算子表达
 - 零输入响应解的标准形式
 - 无重根、有重根的情况
 - 待定系数的初始条件解
- 零状态响应求解准备
 - 奇异函数定义、性质和相互关系
 - 信号的分解，任意函数可以分解为冲激函数积分
- 下讲内容
 - 零状态响应在冲激函数基础上求解

信号与线性系统

第 2 次课外作业

教材习题: 2.4、 2.5、 2.7、 2.10、