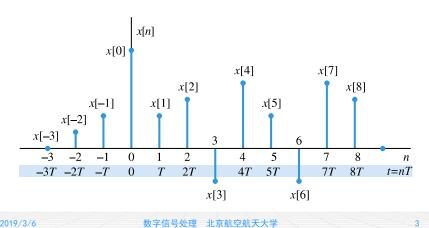


# 信号表示



❖采样周期与频率



# 信号表示



- \*表示方法
  - ▶集合
  - ▶公式
  - > 图形
  - ▶表格

# 信号分类

0

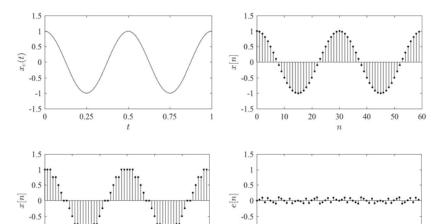
- ❖信号类型
  - > 模拟信号
  - > 离散时间信号
  - > 数字信号
  - ▶量化误差

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

5

# 信号分类



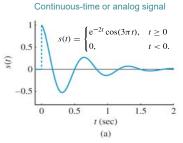
2019/3/6

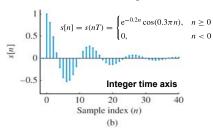
-1.5

数字信号处理 北京航空航天大学

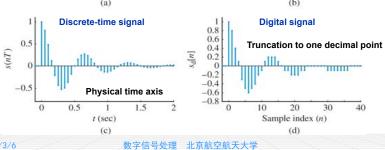
# 信号分类







Discrete-time signal



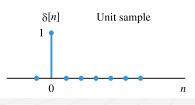
# 常用序列

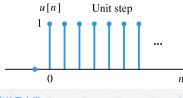


- ❖基本序列
  - > 单位脉冲
  - > 单位阶跃
  - > 矩形序列
  - > 指数序列
  - > 正弦型序列

#### 常用序列

- \*单位序列
  - > 单位脉冲
  - > 单位阶跃
  - > 二者关系



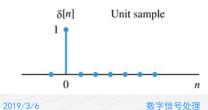


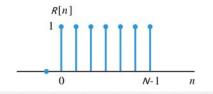
2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

#### \*矩形序列

- ▶表示形式
  - > 与δ[n]的关系
  - ▶与u[n]的关系





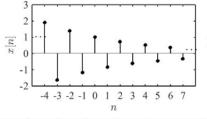
数字信号处理 北京航空航天大学

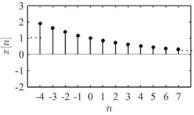
常用序列

# 常用序列



- \* 指数序列
  - > 序列形式
  - > 收敛特性

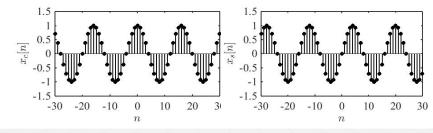




# 常用序列



- ❖复指数-正弦序列关系
  - >基本形式
  - > 相互转换



2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

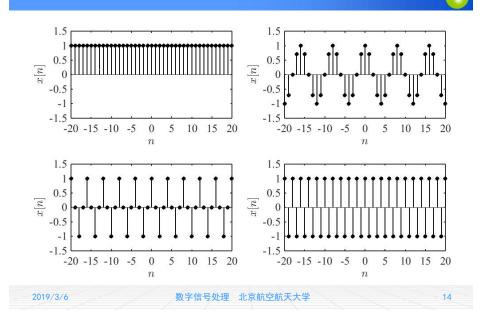
#### 常用序列

- ❖复指数/正弦序列
  - ▶周期序列概念
  - ▶ 时域周期N
  - > 频域周期2π
  - > 数字周期的特殊性

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

#### 常用序列



# 离散时间系统



- \*系统概念
  - > 模拟系统
  - > 离散时间系统
  - > 数字系统



# 离散时间系统



- ❖系统的"四性"
  - >线性
  - > 时不变性
  - > 因果性
  - ▶稳定性



- ❖线性
  - ▶ 叠加定理
  - > 公式描述
  - > 系统判定

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学



- ❖时不变特性
  - > 移位概念
  - > 公式描述
  - > 系统判定

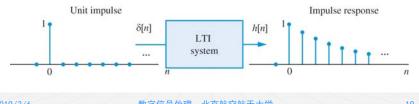
2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

# 离散时间系统



- **\*LTI系统** 
  - >LTI概念
  - > 卷积描述



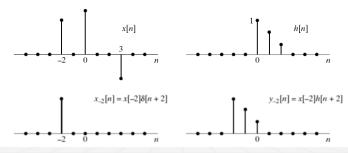
# 离散时间系统



- ❖描述方法
  - > 线性卷积
  - >差分方程(以后章节)
  - > 频域描述(以后章节)



- \*线性卷积
  - > 卷积要求
  - > 计算方法

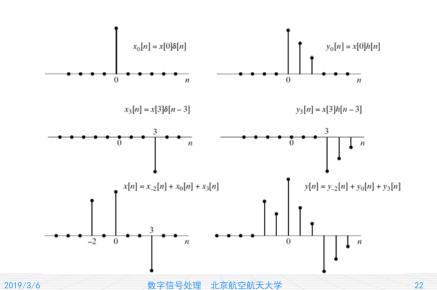


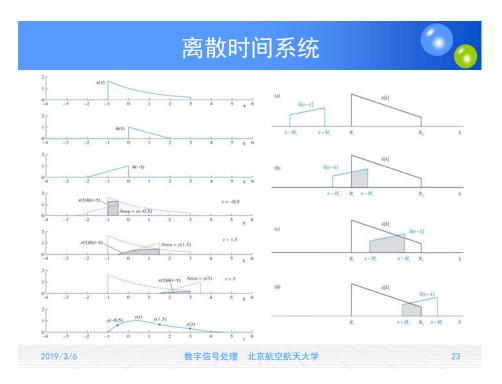
2019/3/6

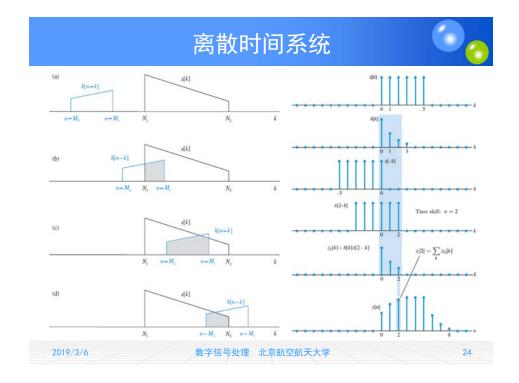
数字信号处理 北京航空航天大学

21

# 离散时间系统









- ❖卷积解析计算实例
  - ▶要求:

$$x(n) = a^n u(n)$$
,  $h(n) = R_A(n)$ 

> 求解:

$$n < 0$$
,  $y(n) = 0$ 

$$0 \le n \le 3$$
,  $0 \le m \le n$ ,  $y(n) \ne 0$ 

$$y(n) = \sum_{m=0}^{n} R_4(m) a^{n-m} u(n-m) = \sum_{m=0}^{n} a^{n-m} = a^n \frac{1 - a^{-n-1}}{1 - a^{-1}}$$

 $n \ge 4$ ,  $0 \le m \le 3$ ,  $y(n) \ne 0$ 

$$y(n) = \sum_{m=0}^{n} R_4(m)a^{n-m}u(n-m) = \sum_{m=0}^{3} a^{n-m} = a^n \frac{1-a^{-4}}{1-a^{-1}}$$

2019/3/6

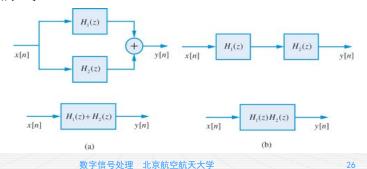
数字信号处理 北京航空航天大学

25

#### 离散时间系统



- \*LTI系统的连接
  - > 并联/串联
  - > 等效形式



#### 第2次作业



- ❖课后习题:
  - 1.2 \, 1.3 \, 1.6 \, 1.10(1) \, 1.11(1)-(4)
- ❖补充作业:

从信号概念、连续特性、周期性质等多个方面讨论信号 $x_c(t)=5\sin(\pi t/4)$ , $t\in R$ 和 $x[n]=5\sin(\pi n/4)$ , $n\in Z$ 的典型区别。

#### 离散时间系统



❖因果性

2019/3/6

2019/3/6

- >基本含义
- > 充要条件
- > 系统判定

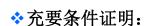
- ❖稳定性
  - > 基本含义
  - > 充要条件
  - > 系统判定

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

29

#### 离散时间系统



> 充分条件

$$|y[n]| = \left| \sum_{m=0}^{\infty} h[m]x(n-m) \right| \le \sum_{m=0}^{\infty} |h[m]x[n-m]| \le p \sum_{m=0}^{\infty} |h[m]| < \infty$$

> 必要条件(反证法)

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h[n]| = \infty \qquad x[-n] = \begin{cases} 1 & h[n] \ge 0 \\ -1 & h[n] < 0 \end{cases} \qquad |x[n]| = 1 < \infty$$

$$y[0] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k]x[n-k] \bigg|_{n=0} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k]x[-k] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h[k]| = \infty$$

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

20

### LCC差分方程



- \*差分方程
  - > 数学描述
  - > 前向差分
  - > 反向差分
  - > 对比卷积

#### LCC差分方程



- \*数学描述
  - > 基本形式

$$\sum_{i=0}^{M} b_{i} x[n-i] = \sum_{i=0}^{N} a_{i} y[n-i]$$

> 微分方程

#### LCC差分方程



- \*差分形式
  - > 前向差分

$$y[n] = \sum_{i=0}^{M} b_i x[n-i] - \sum_{i=1}^{N} a_i y[n-i] \qquad a_0 = 1$$

> 反向差分(介绍)

$$y[n-N] = \sum_{i=0}^{M} b_i x[n-i] - \sum_{i=0}^{N-1} a_i y[n-i]$$
  $a_N = 1$ 

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

#### LCC差分方程

- \* 递推求解
  - > 基本形式

$$y[n] = \sum_{i=0}^{M} b_i x[n-i] - \sum_{i=1}^{N} a_i y[n-i]$$
  $a_0 = 1$ 

> 初始条件

$$x[n], x[n-1], \dots, x[n-M], y[n-1], y[n-2], \dots, y[n-N]$$

> 递推求解

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

#### LCC差分方程



- \* 差分实例
  - > 基本形式 y(n) = ay(n-1) + x(n)
  - > 初始条件  $x(n) = \delta(n), y(-1) = 1$
  - > 递推求解  $y(0) = ay(-1) + \delta(0) = a + 1$  $y(1) = ay(0) + \delta(1) = a(a+1)$  $y(2) = ay(1) + \delta(2) = a^{2}(a+1)$  $y(n) = ay(n-1) + \delta(n) = a^n(a+1)u(n)$

数字信号处理 北京航空航天大学

#### 本章小结



> 数字信号

❖离散时间信号

> 判别系统

> 典型序列

❖LTI系统

> 周期序列

> 线性卷积

❖离散时间系统

> 差分方程

▶系统"四性"

> 数值计算

# 第3次作业



❖课后习题:

1.5, 1.13, 1.14

❖补充作业:

针对输入为x[n]、输出为y[n]、单位脉冲响应为 h[n]的线性时不变系统,从表示形式、实际用途等方 面简述线性卷积和差分方程的区别与联系。

2019/3/6

数字信号处理 北京航空航天大学

3.

