例题1信号、系统与卷积

School of Computer Engineering and Science Shanghai University

Instructor: Shengyu Duan





通过此次例题与习题,掌握以下知识:

- 复数的直角坐标、极坐标表示; 复指数函数的直角坐标、极坐标表示;
- ●对系统的如下性质进行判断:记忆性、因果性、稳定性、时不变性、线性;
- ●对信号的周期性进行判断
- ●卷积运算



例1: 复数的直角坐标与极坐标表示



用直角坐标形式(x+jy)表示下列复数: $\sqrt{2}e^{-j\theta\pi/4}$



■ 例1: 复数的直角坐标与极坐标表示



用直角坐标形式(x+jy)表示下列复数: $\sqrt{2}e^{-j\theta\pi/4}$

解:根据欧拉公式:

$$re^{j\theta} = rcos\theta + jrsin\theta$$

$$\sqrt{2}e^{-j\theta\pi/4} = \sqrt{2}\cos\left(-\frac{\pi}{4}\theta\right) + j\sqrt{2}\sin\left(-\frac{\pi}{4}\theta\right) = \sqrt{2}\cos\left(\frac{\pi}{4}\theta\right) - j\sqrt{2}\sin\left(\frac{\pi}{4}\theta\right)$$

$$(\mathbb{H}^{2}x = \sqrt{2}\cos\left(\frac{\pi}{4}\theta\right), y = -\sqrt{2}\sin\left(\frac{\pi}{4}\theta\right))$$

或直接通过复数表示画出极坐标下的图, 再转化为直角坐标表示。



例2: 复数的直角坐标与极坐标表示



用极坐标形式($re^{j\theta}$)表示下列复数: (1+j)/(1-j)



例2: 复数的直角坐标与极坐标表示



用极坐标形式($re^{j\theta}$)表示下列复数: (1+j)/(1-j)

解:

$$\frac{1+j}{1-j} = \frac{(1+j)(1+j)}{(1-j)(1+j)} = \frac{2j}{2} = j$$

$$=\cos\frac{\pi}{2} + j\sin\frac{\pi}{2} = e^{j\frac{\pi}{2}}$$
 ($\exists r = 1, \theta = \frac{\pi}{2}$)

例3: 系统性质判断

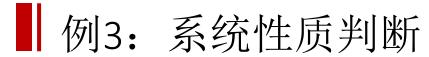


有以下函数表示的两个系统:

$$1. y(t) = \int_{-\infty}^{2t} x(\tau) d\tau$$

$$2. y[n] = x[-n]$$

分别判断以上两个系统是否具有以下性质: 1) 无记忆; 2) 时不变; 3) 线性; 4) 因 果; 5) 稳定。





- 1) 无记忆系统:系统的输出完全取决于当前时刻的输入;
- 2) 时不变系统:系统特性不随时间改变,即如果系统对输入信号x(t)的输出是y(t)
- ,则系统对输入信号 $x(t-t_0)$ 的输出为 $y(t-t_0)$;
- 3) 线性系统:如果输入信号是两个信号的加权和,那么输出信号也是这两个输入信号对应输出的加权和;
- 4) 因果系统:系统的输出只取决于现在的输入及过去的输入;
- 5)稳定系统: 当系统的输入为在任意时间都有界时,系统的输出也是有界的。

例3: 系统性质判断



$$y(t) = \int_{-\infty}^{2t} x(\tau) d\tau$$

判断以上系统是否具有以下性质: 1) 无记忆; 2) 时不变; 3) 线性; 4) 因果; 5) 稳定。

解: 1) 系统有记忆, 因为y(t)的值取决于之前时间的x(t);

- 2) $y(t-t_0) = \int_{-\infty}^{2t-2t_0} x(\tau) d\tau \neq \int_{-\infty}^{2t} x(\tau-t_0) d\tau$, 因此系统无时不变性(时变);
- 3) $\int_{-\infty}^{2t} [ax_1(\tau) + bx_2(\tau)] d\tau = a \int_{-\infty}^{2t} x_1(\tau) d\tau + b \int_{-\infty}^{2t} x_2(\tau) d\tau = ay_1(t) + by_2(t)$, 因此是线性系统;
 - 4) 系统无因果性, 当前输出取决于未来的输入;
 - 5) 系统不稳定,假定x(t) = 1,则 $y(t) = \int_{-\infty}^{2t} 1.d\tau$,当 $t=\infty$ 时,y(t)无界。



例3: 系统性质判断



$$y[n] = x[-n]$$

判断以上系统是否具有以下性质: 1) 无记忆; 2) 时不变; 3) 线性; 4) 因果; 5) 稳 定。

解: 1) 系统有记忆, 因为当n > 0时, y[n]的值取决于之前时间的x[n];

- 2) $y[n-n_0] = x[-(n-n_0)] \neq x[-n-n_0]$, 因此系统无时不变性;
- 3) $ax_1[-n] + bx_2[-n] = ay_1(t) + by_2(t)$, 因此是线性系统;
- 4) 系统无因果性, 因为当n <0时, 当前输出取决于未来的输入:
- 5) 系统稳定, 找不到任何一个有界的输入通过该系统得到一个无界的输出。



例4: 判断信号的周期性



判断以下信号是否具有周期性。若有周期性,计算最小周期: $x(t) = cos(w_n t) cos(sin(w_m t))$

例4: 判断信号的周期性



判断以下信号是否具有周期性。若有周期性,计算最小周期:

$$x(t) = cos(w_n t) cos(sin(w_m t))$$

假设x(t)具有周期性,则其周期T需同时对以下两个三角函数成立: 解:

$$cos(w_n(t+T)) = cos(w_n t)$$

$$sin(w_m(t+T)) = sin(w_m t)$$

因此:

$$w_n T = 2\pi n$$

 $w_m T = 2\pi m$
 m, n 均为整数

 $\rightarrow T = \frac{2\pi}{w_n} \mathbf{n} = \frac{2\pi}{w_m} \mathbf{m}$, 若存在整数m, n使以上条件满足,则该信号为周期信号;否则 该信号为非周期信号。



例5: 卷积



计算并画出y[n]:

$$y[n] = x[n] * h[n], x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-2} u[n-2], h[n] = u[n+2]$$





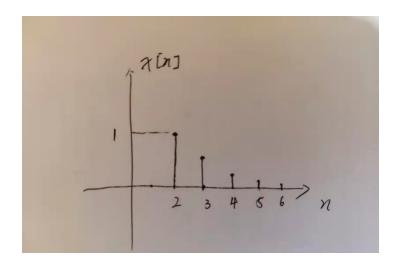
计算并画出y[n]:

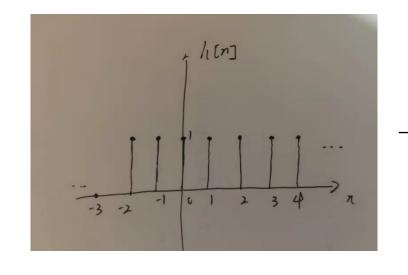
$$y[n] = x[n] * h[n],$$

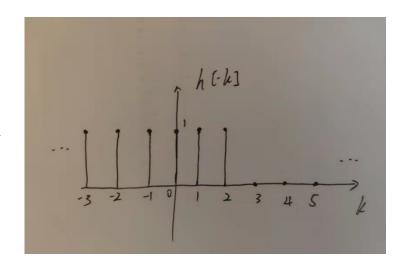
$$x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-2} u[n-2],$$

$$h[n] = u[n+2]$$

解: 画出x[n]与h[n]的波形:







例5: 卷积



计算并画出y[n]:

$$y[n] = x[n] * h[n],$$
 $x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-2} u[n-2],$ $h[n] = u[n+2]$

解: 当n<0时,

$$y[n] = 0$$

当n≥0时,

$$y[n] = \sum_{k=2}^{n+2} \left(\frac{1}{2}\right)^{k-2} = \frac{\left(\frac{1}{2}\right)^{2-2} \left[1 - \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1}\right]}{1 - \frac{1}{2}} = 2\left[1 - \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1}\right]$$

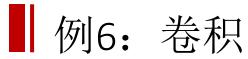
综上:
$$y[n] = 2\left[1 - \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1}\right]u[n]$$



例6: 卷积



计算并画出
$$y(t)$$
:
 $y(t) = x(t) * h(t), \qquad x(t) = u(t-3) - u(t-5), \qquad h(t) = e^{-3t}u(t)$



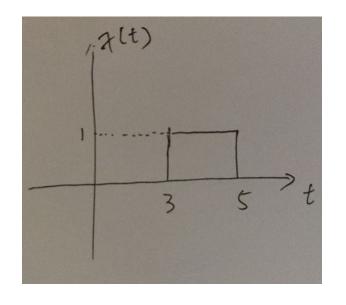


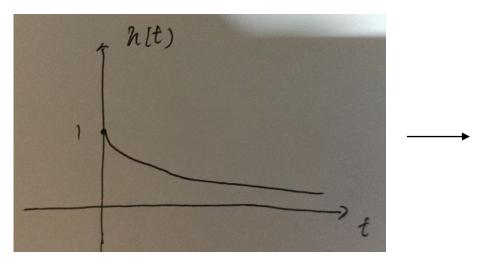
$$y(t) = x(t) * h(t),$$

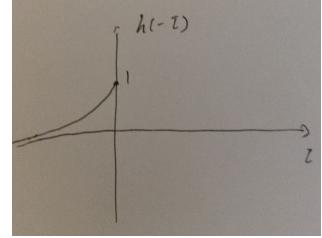
$$y(t) = x(t) * h(t),$$
 $x(t) = u(t-3) - u(t-5),$ $h(t) = e^{-3t}u(t)$

$$h(t) = e^{-3t}u(t)$$

画出x(t)与h(t)的波形:











计算并画出y(t):

$$y(t) = x(t) * h(t),$$

$$y(t) = x(t) * h(t),$$
 $x(t) = u(t-3) - u(t-5),$ $h(t) = e^{-3t}u(t)$

$$h(t) = e^{-3t}u(t)$$

解: 当长3时,

$$y(t) = 0$$

当3≤*t*<5时,

$$y(t) = \int_{3}^{t} e^{-3(t-\tau)} d\tau = e^{-3t} \int_{3}^{t} e^{3\tau} d\tau = \frac{1 - e^{(9-3t)}}{3}$$

当*t≥*5时.

$$y(t) = \int_{3}^{5} e^{-3(t-\tau)} d\tau = e^{-3t} \int_{3}^{5} e^{3\tau} d\tau = \frac{e^{(15-3t)} - e^{(9-3t)}}{3}$$