





- 1 信号和信号分析
- 2 信号的内积运算和正交分解
- 3 确知信号的频域分析
- 4 确知信号通过LTI系统





- 1 信号和信号分析
- 2 信号的内积运算和正交分解
- 3 确知信号的频域分析
- 4 确知信号通过LTI系统

### 信号

- •信号是信息的载体,表现为变化的物理量
- •信号中所包含的信息总是寄寓在某种形式的变换波形之中
  - ✓存在与否
  - ✔形状参数—幅度、频率、到达时间等
  - ✔两个信号之间的关系—输入输出之间等
- •数学上,可表示为一个或多个变量的函数



# 信号 (处理)

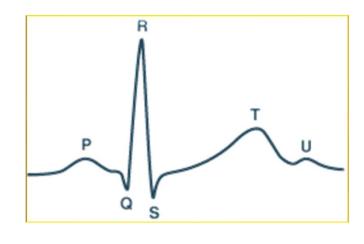
- 信号处理,就是分析、操作物理量以及物理量的测量值的过程, 达到发送、传输、获得信息,或者使信息更明确的过程
- 例如:
  - ✓ 放大
  - ✓ 叠加两个信号
  - ✓ 滤波
  - ✔ 分析信号参数如幅度、频率等
  - ✓ 人脸识别
  - ✓ 三维成像

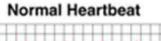


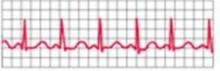


#### Electrocardiogram(ECG)

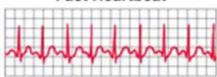
- •心脏细胞充放电,促使心肌收缩和恢复
- 心脏细胞的电荷改变, 在体表形成的电场
- 找两个位置采集这个电压差,就得到心电
- 信号携带的信息,就是它所反映的心脏的各种状态和功能好坏



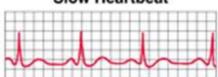




**Fast Heartbeat** 



Slow Heartbeat



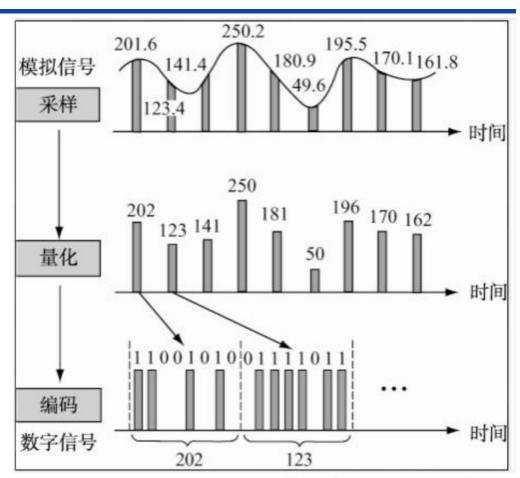
Irregular Heartbeat





# 信号分类

- 确知信号/随机信号
- •周期信号/非周期信号
- 模拟信号/数字信号
- •能量信号/功率信号





### 确知信号分析

- •信号分析方法:以基本信号之和或积分表示各种复杂信号,以对其性质及其对系统的作用进行分析研究。
- 频域分析法:正弦信号作为基本信号。
- 时域分析法: 冲激函数 $\delta(t)$ 作为基本信号。







- 1 信号和信号分析
- 2 信号的内积运算和正交分解
- 3 确知信号的频域分析
- 4 确知信号通过LTI系统

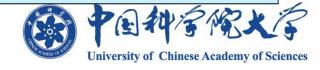
### 定义

线性空间:设X为一非空集合,若在X中规定了元素的加法和元素的数乘运算,并满足相应的结合律及分配律,则称X为一线性空间

N维实数空间
$$\mathbb{R}^N$$
  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_N)^T$   $x_i \in \mathbb{R}$   $i = 1, 2, \dots, N$  
$$\mathbf{x} + \mathbf{y} = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_N + y_N)^T$$
  $a\mathbf{x} = (ax_1, ax_2, \dots, ax_N)^T$ 

如果上述定义中实数改为复数,则构成复数空间 $\mathbb{C}^N$ 

连续函数空间L: 在区间[a,b]上全部连续函数的集合构成该空间



# 范数

设X为一线性空间,若对于任意 $x \in X$ ,有一个确定的非负实数 $\|x\|$ 与它对应,并满足

- (1)  $\forall x \in X$ ,  $||x|| \ge 0$ , 当且仅当x = 0, ||x|| = 0
- (2)  $\forall x \in X$   $\nearrow a \in R$  ,  $||ax|| = |a| \cdot ||x||$
- $(3) ||x+y|| \le ||x|| + ||y||$

则称||x||为X的范数,X为线性赋范空间。



#### RN与CN空间的范数

令p为实数, $1 \le p < \infty$ ,在 $\mathbb{R}^N$ 或  $\mathbb{C}^N$ 空间元素  $x=(x_1,x_2,...,x_N)$ 的p阶范数定义为

$$\|\mathbf{x}\|_{p} \stackrel{\text{def}}{=} \left\{ \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^{N} |\mathbf{x}_{i}|^{p} \end{bmatrix}^{\frac{1}{p}} & 1 \leq p < \infty \\ \max_{1 \leq i \leq N} |\mathbf{x}_{i}| & p \to \infty \end{cases} \right.$$

最常用的范数为 $\|\cdot\|_1$ ,  $\|\cdot\|_2$ ,  $\|\cdot\|_\infty$ 

在R<sup>2</sup>或R<sup>3</sup>中,二阶范数的物理意义是矢量的长度; ||x||,也称为欧氏范数或欧氏距。



# 连续时间信号空间 L空间中的范数

连续时间信号空间 L中,元素x的p阶范数 $||x||_p$ 的定义

$$\|\mathbf{x}\|_{p} = \left\{ \left[ \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^{p} dt \right]^{\frac{1}{p}} \quad 1 \le p < \infty \right.$$

$$x(t)$$
的上确界 
$$\sup |x(t)| \quad p = \infty$$

1-范数 
$$\|\mathbf{x}\|_{1} = \int_{-\infty}^{\infty} |\mathbf{x}(t)| dt \quad \mathbf{x} \in L$$
 1-范数表示 信号作用的强度

2-范数 
$$\|\mathbf{x}\|_{2} = \left[\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^{2} dt\right]^{\frac{1}{2}}$$
,即  $\|\mathbf{x}\|_{2}^{2} = \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^{2} dt$ ,  $\mathbf{x} \in L$  2-范数的平方表示信号的能量  $U$ 或 $I$ 在单位电阻上消耗的能量

$$\infty$$
-范数  $\|\mathbf{x}\|_{\infty} = \sup |\mathbf{x}(t)|, \mathbf{x} \in L$  定义在闭区间的 $\mathbf{x}$ ,  $\|\mathbf{x}\|_{\infty}$  表示信号的峰值



# 内积

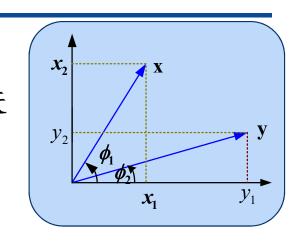
内积的概念反映了元素之间的关系, 在时域信号中则反映了信号之间的相互关系, 如正交、 相关

#### 二维矢量空间中

直角坐标平面内两矢量相对位置关系

$$\cos(\phi_1 - \phi_2) = \cos\phi_1 \cos\phi_2 + \sin\phi_1 \sin\phi_2$$

$$= \frac{\boldsymbol{x}_{1}}{\left(\boldsymbol{x}_{1}^{2} + \boldsymbol{x}_{2}^{2}\right)^{\frac{1}{2}}} \cdot \frac{\boldsymbol{y}_{1}}{\left(\boldsymbol{y}_{1}^{2} + \boldsymbol{y}_{2}^{2}\right)^{\frac{1}{2}}} + \frac{\boldsymbol{x}_{2}}{\left(\boldsymbol{x}_{1}^{2} + \boldsymbol{x}_{2}^{2}\right)^{\frac{1}{2}}} \cdot \frac{\boldsymbol{y}_{2}}{\left(\boldsymbol{y}_{1}^{2} + \boldsymbol{y}_{2}^{2}\right)^{\frac{1}{2}}} = \frac{\boldsymbol{x}_{1}\boldsymbol{y}_{1} + \boldsymbol{x}_{2}\boldsymbol{y}_{2}}{\left\|\boldsymbol{x}\right\|_{2} \cdot \left\|\boldsymbol{y}\right\|_{2}}$$





# 内积

二维矢量空间的内

$$x_1 y_1 + x_2 y_2 = \|\mathbf{x}\|_2 \|\mathbf{y}\|_2 \cos(\phi_1 - \phi_2)$$

给定了的矢量长度,标量乘积式反映了两矢量之间相对位置的 "校准"情况:

 $\cos(\phi_1 - \phi_2) = 0$ ,两矢量之夹角为 90°,标量乘积为零

 $\cos(\phi_1 - \phi_2) = 1$ ,两矢量夹角为 0°,标量乘积取最大值  $|\langle x, y \rangle|^2 \le \langle x, x \rangle \langle y, y \rangle$ 

Cauchy-

Schwarz

多维 
$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^{N} x_i y_i$$
 N维实线性空间

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^{N} x_i y_i^*$$
 N维复线性空间



# 连续函数空间的内积

信号空间L内的两连续信号的内积

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) y(t)^* dt$$

对于L, 信号x与其自身的内积运算

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} |\mathbf{x}(t)|^2 dt = ||\mathbf{x}||_2^2$$



# 矢量的正交分解

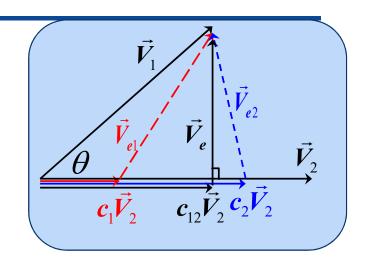
二维矢量空间的矢量了和了2

V1用V2表示,方式不唯一:

$$\vec{V}_1 = c_1 \vec{V}_2 + \vec{V}_{e1} = c_2 \vec{V}_2 + \vec{V}_{e2} = c_{12} \vec{V}_2 + \vec{V}_e$$

最小的误差分量:

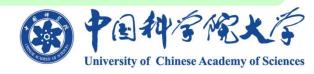
$$\vec{V}_e \perp \vec{V}_2$$
  $\vec{V}_1 = c_{12}\vec{V}_2 + \vec{V}_e$ 



$$c_{12}V_2 = V_1 \cos \theta = \frac{V_1V_2 \cos \theta}{V_2} = \frac{\langle \vec{V}_1, \vec{V}_2 \rangle}{V_2}, \quad c_{12} = \frac{\langle \vec{V}_1, \vec{V}_2 \rangle}{\langle \vec{V}_2, \vec{V}_2 \rangle}$$

当 $\theta$ =0, $c_{12}$ =1, $\vec{V}_1$ 、 $\vec{V}_2$ 完全重合;随 $\theta$ 增大, $c_{12}$ 减小;当 $\theta$ =90°, $c_{12}$ =0, $\vec{V}_1$ 和 $\vec{V}_2$ 垂直。

 $c_{12}$ 表示 $\vec{V}_1$ 和 $\vec{V}_2$ 互相接近的程度



# 矢量的正交分解

 $\vec{V} = \vec{V}_x + \vec{V}_y$ 二维正交集

$$\vec{V} = \vec{V}_x + \vec{V}_y + \vec{V}_z$$

$$V_z$$

$$V_z$$

$$V_x$$

- •平面中任一矢量可分解为x,y二方向矢量。
- •空间中任一矢量可分解为x,v,z三方向矢量。
- •一个三维空间矢量  $\vec{V} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ , 必须 用三个正交的矢量来表示,如果用二维矢 量表示就会出现误差:

$$\vec{V} \approx x\vec{i} + y\vec{j}, \qquad \vec{V}_{\rho} = z\vec{k} \neq 0$$



# 正交函数

假设在区间  $(t_1,t_2)$  内用函数  $f_2(t)$  近似表示  $f_1(t)$ 

$$f_1(t) \approx c_{12} f_2(t)$$
  $(t_1 < t < t_2)$ 

分解原则:均方误差最小,即误差信号功率(能量)最小

均方误差 
$$\overline{\varepsilon^2} = \frac{1}{(t_2 - t_1)} \int_{t_1}^{t_2} \left[ f_1(t) - c_{12} f_2(t) \right]^2 dt$$

为求得使  $\overline{\varepsilon^2}$  最小的 $c_{12}$ 值,需使  $\frac{\mathrm{d}\varepsilon^2}{\mathrm{d}c_{12}}=0$ 

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d} c_{12}} \left\{ \int_{t_1}^{t_2} \left[ f_1(t) - c_{12} f_2(t) \right]^2 \mathrm{d} t \right\} = 0$$



# 正交函数

$$\int_{t_1}^{t_2} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\boldsymbol{c}_{12}} f_1^2(\boldsymbol{t}) \mathrm{d}\boldsymbol{t} - 2 \int_{t_1}^{t_2} f_1(\boldsymbol{t}) f_2(\boldsymbol{t}) \mathrm{d}\boldsymbol{t} + 2 \boldsymbol{c}_{12} \int_{t_1}^{t_2} f_2^2(\boldsymbol{t}) \mathrm{d}\boldsymbol{t} = 0$$

解得 
$$c_{12} = \frac{\int_{t_1}^{t_2} f_1(t) f_2(t) dt}{\int_{t_1}^{t_2} f_2^2(t) dt} = \frac{\langle f_1(t), f_2(t) \rangle}{\langle f_2(t), f_2(t) \rangle}$$

若 $c_{12}$ 为零,则 $f_1(t)$ 不包含 $f_2(t)$ 的分量,称 $f_1(t)$ 、 $f_2(t)$ 为正交

$$\int_{t_1}^{t_2} f_1(t) f_2(t) dt = 0$$



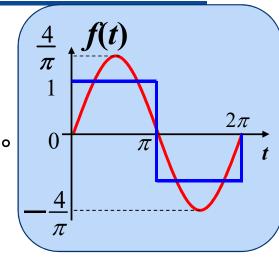
$$f(t) = \begin{cases} 1 & (0 < t < \pi) \\ -1 & (\pi < t < 2\pi) \end{cases}$$

试用 $\sin t$  在区间 $(0,2\pi)$  近似表示f(t), 使均方误差最小。

解:函数f(t)在区间 $(0,2\pi)$ 内近似为

$$f(t) \approx c_{12} \sin t$$

$$c_{12} = \frac{\int_0^{2\pi} f(t) \sin t \, dt}{\int_0^{2\pi} \sin^2 t \, dt} = \frac{1}{\pi} \left[ \int_0^{\pi} \sin t \, dt - \int_{\pi}^{2\pi} \sin t \, dt \right] = \frac{4}{\pi} \implies f(t) \approx \frac{4}{\pi} \sin t$$





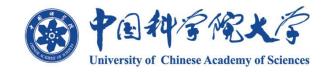
# 正交函数集(orthogonal function set)

n个函数  $g_1(t),g_2(t),...g_n(t)$  构成一函数集,如在区间  $(t_1,t_2)$  内满足正交特性,即

$$\int_{t_1}^{t_2} \mathbf{g}_i(t) \mathbf{g}_j(t) dt = \begin{cases} 0 & (i \neq j) \\ \mathbf{K}_i & (i = j) \end{cases}$$

则此函数集称为正交函数集。

归一化正交函数集:  $\int_{t_1}^{t_2} g_i^2(t) dt = 1$  orthonormal set



# 正交函数分解

$$f(t) \approx c_1 g_1(t) + c_2 g_2(t) + \dots + c_n g_n(t) = \sum_{r=1}^{n} c_r g_r(t)$$

均方误差
$$\overline{\varepsilon^2} = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} \left[ f(t) - \sum_{r=1}^{n} c_r g_r(t) \right]^2 dt$$

对于系数 $c_r$ , 要使 $\overline{\varepsilon^2}$  最小,需满足  $\frac{\partial \varepsilon^2}{\partial c_r} = 0$ 

归一化正 交函数集

$$c_r = \frac{\int_{t_1}^{t_2} f(t)g_r(t)dt}{\int_{t_1}^{t_2} g_r^2(t)dt} = \frac{1}{K_r} \int_{t_1}^{t_2} f(t)g_r(t)dt = \int_{t_1}^{t_2} f(t)g_r(t)dt$$



### 复变函数的正交特性

$$f_1(t) \approx c_{12} f_2(t)$$
  $c_{12} = \frac{\int_{t_1}^{t_2} f_1(t) f_2^*(t) dt}{\int_{t_1}^{t_2} f_2(t) f_2^*(t) dt}$ 

两复变函数在区间(t1, t2)的正交的条件是

$$\int_{t_1}^{t_2} f_1(t) f_2^*(t) dt = \int_{t_1}^{t_2} f_1^*(t) f_2(t) dt = 0$$

复变函数集 $\{g_r(t)\}(i=1,2,...,n)$ 为正交函数集满足

$$\int_{t_1}^{t_2} \mathbf{g}_i(t) \mathbf{g}_j^*(t) dt = \begin{cases} 0 & (\mathbf{i} \neq \mathbf{j}) \\ \mathbf{K}_i & (\mathbf{i} = \mathbf{j}) \end{cases}$$



# 完备正交函数集

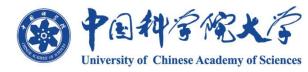
用正交函数集 $\{g_i(t)\}$  (i=1,2,...,n)在 $(t_1,t_2)$ 近似表示f(t)

$$f(t) \approx \sum_{r=1}^{n} c_r g_r(t)$$

$$\overline{\varepsilon^2} = \frac{1}{t_2 - t_1} \left[ \int_{t_1}^{t_2} f^2(t) dt - \sum_{r=1}^n c_r^2 K_r \right]$$

若  $\lim_{n\to\infty} \overline{\varepsilon^2} = 0$ , 此函数集称为完备(complete)正交函数集.

$$f(t) = \sum_{r=1}^{\infty} c_r g_r(t)$$
 称为广义傅立叶级数展开 (generalized Fourier series)

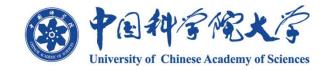


### 帕塞瓦尔定理(Parseval's theorem)

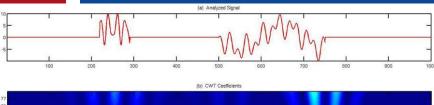
#### 物理意义:

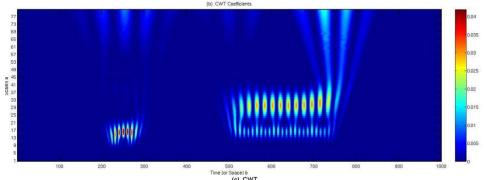
一个信号所含有的能量(功率)恒等于此信号在完备正交函数集中各分量能量(功率)之和。

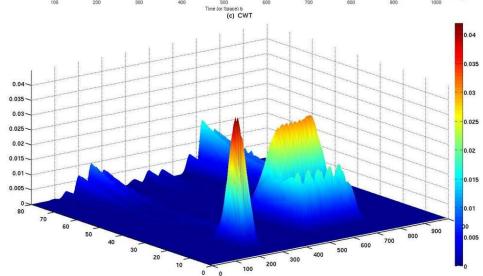
数学本质: 矢量空间信号正交变换的范数不变性。



#### **CWT**







$$WT_{x}(a,b) = \frac{1}{\sqrt{a}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \psi\left(\frac{t-b}{a}\right) dt$$

- 一维连续信号CWT结果为尺度-平 移平面的二维连续曲面;
- 尺度参数、平移参数连续变化;
- 小尺度上的小波系数反映高频细节,平移轴分辨率高,定位准确率高:
- 大尺度上的小波系数反映低频细节,平移轴分辨率低,定位准确率低。



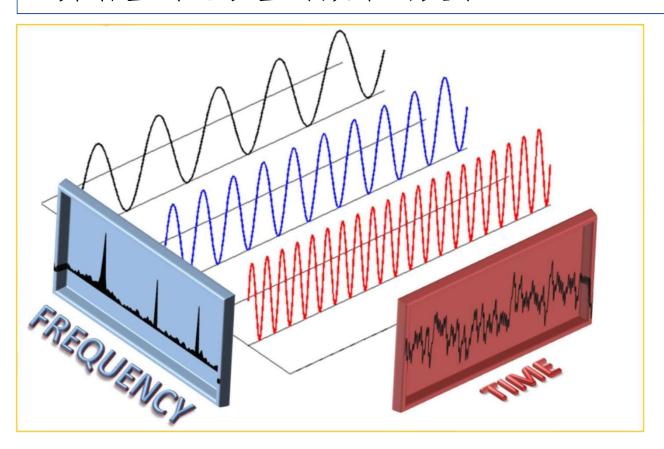




- 1 信号和信号分析
- 2 信号的内积运算和正交分解
- 3 确知信号的频域分析
- 4 确知信号通过LTI系统

# 频域分析

• 把信号表示为一组不同频率的虚指数信号或正弦信号的加权和,并着重讨论权重与频率的关系

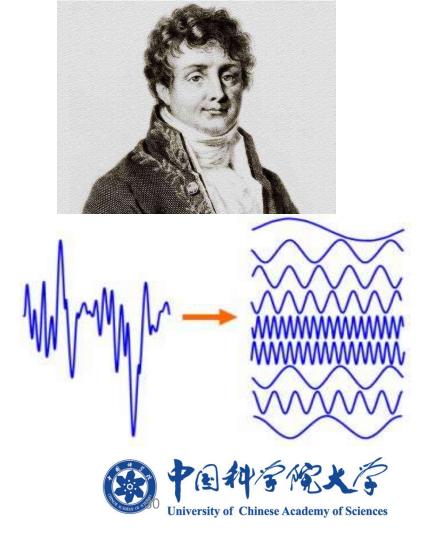


- 傅里叶级数
- 傅里叶变换
- 信号采样



### 频域分析

- 现实世界很多信号具有周期性,甚至是 正弦变化的如电磁波、声波、光、热辐射、震动、股价等
- 很多系统对于物理量的作用,与物理量的变化快慢有关,如电阻、电容、电感对电压电流变化的反应——不同频率有不同衰减



### 周期信号的傅里叶级数

$$\left\{e^{jn\omega t}\right\}_{n=-\infty}^{\infty} = \left\{\phi_n(t)\right\}_{n=-\infty}^{\infty} 是完备正交集, \omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$\langle \phi_i(t), \phi_j(t) \rangle = \int_{t_0}^{t_0+T} \phi_i^*(t) \phi_j(t) dt = T \delta_{ij}$$

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n e^{jn\omega t}$$

#### 其中:

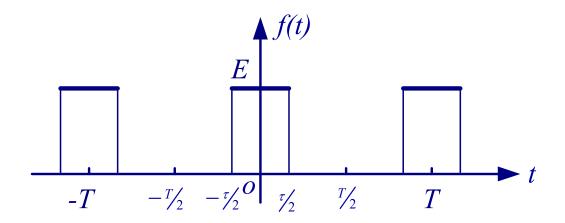
$$F_{n} = \frac{\left\langle f(t), e^{jn\omega t} \right\rangle}{\left\langle e^{jn\omega t}, e^{jn\omega t} \right\rangle} = \frac{1}{T} \int_{t_{0}}^{t_{0}+T} f(t) e^{-jn\omega t} dt$$





#### 周期矩形脉冲信号:

$$f(t) = E\left[u\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - u\left(t - \frac{\tau}{2}\right)\right], \quad -\frac{T}{2} \le t \le \frac{T}{2}$$







#### • 三角函数形式

$$f(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos n\omega t,$$

$$a_0 = \frac{E\tau}{T}, \ \Omega = n\omega$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) \cos n\omega t dt = \frac{2E\tau}{T} \operatorname{Sa}\left(\frac{1}{2}n\omega\tau\right) = \frac{2E\tau}{T} \operatorname{Sa}\left(\frac{1}{2}\Omega\tau\right)$$

$$a_n = |a_n| e^{j\phi_n}$$

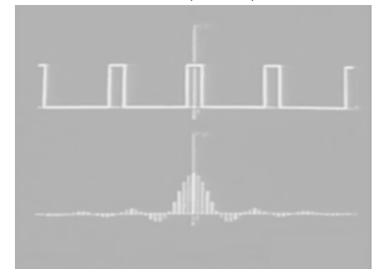
#### • 指数形式

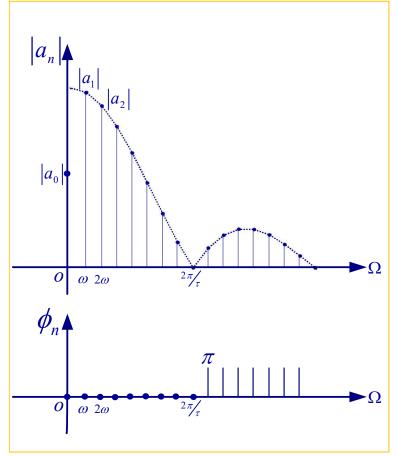
$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n e^{jn\omega t} \Rightarrow F_n = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-jn\omega t} dt = \frac{E\tau}{T} \operatorname{Sa}\left(\frac{n\omega\tau}{2}\right) = \frac{E\tau}{T} \operatorname{Sa}\left(\frac{\Omega\tau}{2}\right)$$





- ✓ f(t)的频谱为可列的无穷多条线谱
- ✓ 谱线间隔 $\omega = 2\pi/T$ ,  $T \uparrow$ ,  $\omega \downarrow$ , 谱分辨率提高
- ✓ 谱包络为  $\operatorname{Sa}\left(\frac{1}{2}\Omega\tau\right)$ ,  $\tau\uparrow$ ,  $\Omega_0\downarrow$







### 非周期信号的傅里叶变换

傅里叶正变换:

$$F(\omega) = \mathcal{F}\left\{f(t)\right\} = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)e^{-j\omega t}dt$$

傅里叶反变换:

$$f(t) = \mathcal{F}^{-1}\left\{F(\omega)\right\} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega) e^{j\omega t} d\omega = \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega) e^{j\omega t} df$$

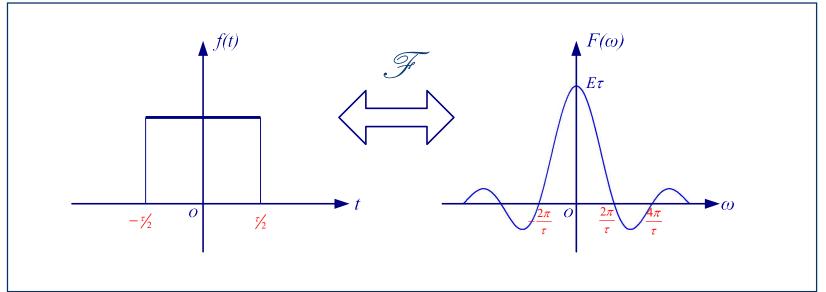
$$F(\omega) = |F(\omega)|e^{j\phi(\omega)}$$
为 $f(t)$ 的(频)谱(密度)

 $|F(\omega)|$ 为f(t)的幅度谱(密度),  $\phi(\omega)$ 为f(t)的相位谱(密度)



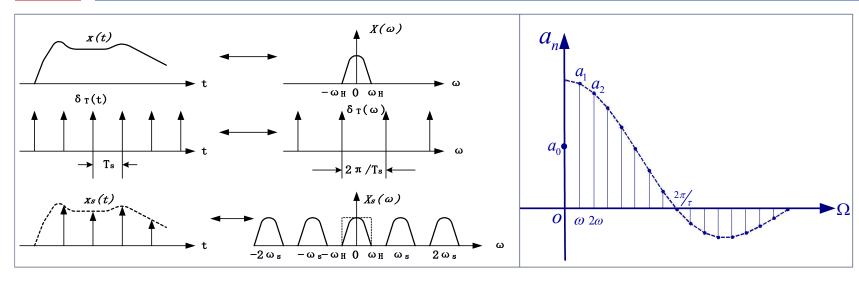


$$f(t) = E\left[u\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - u\left(t - \frac{\tau}{2}\right)\right] \iff F(\omega) = E\tau \operatorname{Sa}\left(\frac{\omega\tau}{2}\right)$$





## 周期信号的傅里叶变换

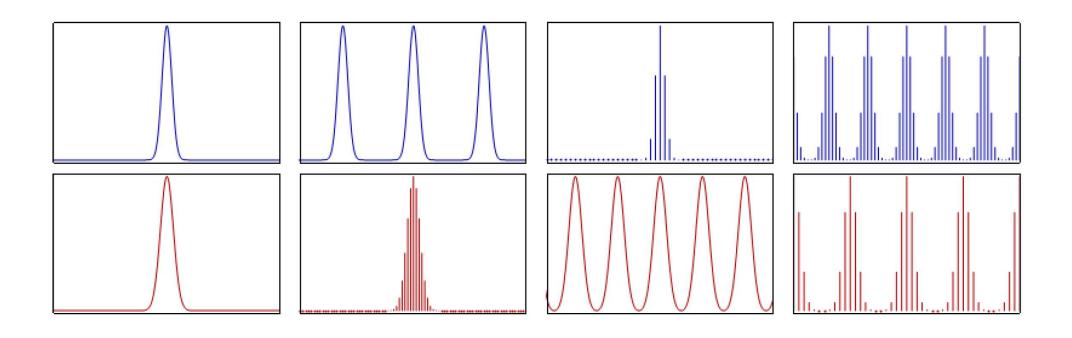


有: 
$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n e^{jn\omega_0 t}$$
,  $F_n = \frac{1}{T_0} \int_{-T_0/2}^{T_0/2} f(t) e^{-jn\omega_0 t} dt$ 

$$F(\omega) = \mathcal{F}\left\{f(t)\right\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_{n} \mathcal{F}\left\{e^{jn\omega_{0}t}\right\} = 2\pi \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_{n} \delta(\omega - n\omega_{0})$$



# **DFT**





# 能量谱密度

- 信号波形的能量  $E = \int_{-\infty}^{\infty} U(t)i(t)dt$
- 归一化能量:电阻值1Ω
- •能量信号:能量为有限值的信号

$$E = \int_{-\infty}^{\infty} f^{2}(t) dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |F(\omega)|^{2} d\omega$$

•能量谱密度:

$$E(\omega) = |F(\omega)|^2$$
 焦耳/赫兹



## 功率谱密度

- 功率信号:信号在(-∞<t<+∞)内存在, 具有无穷大能量,但平均功率为有限值。
- 功率谱密度:

$$W(\omega) = \lim_{T \to \infty} \frac{|F_T(\omega)|^2}{T}$$
瓦特/赫兹

$$P = \lim_{T \to \infty} \left\{ \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f^{2}(t) dt \right\} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \lim_{T \to \infty} \frac{\left| F_{T}(\omega) \right|^{2}}{T} d\omega$$



# 自相关函数

• 能量信号:

$$R(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) f(t+\tau) dt$$

• 功率信号

$$R(\tau) = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) f(t+\tau) dt$$



# 自相关函数性质

- 实函数的自相关函数是实偶函数,  $PR(-\tau)=R(\tau)$
- 维纳-辛钦:信号的自相关函数与其相应的能量谱密度/ 功率谱密度构成傅氏变换与反变换的关系。
- 信号的自相关函数在原点的值等于信号的能量/功率。
- 自相关函数的最大值出现在原点。







- 1 信号和信号分析
- 2 信号的内积运算和正交分解
- 3 确知信号的频域分析
- 4 确知信号通过LTI系统

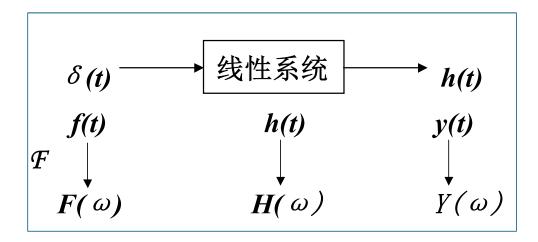
## 系统

- 系统:可看作产生信号变换的任何过程,是可以对各种物理量进行操作、约束、分析的实体
- 对于系统来说,基于物理原理/生物原理/数学原理,对 多种物理量、物理量测量值进行约束和操作
  - 海洋,风速——洋流的关系
  - ✓ 电路来说——输入电压和输出电压的关系
  - ✓ 软件——输入向量和输出向量的关系



## LTI系统

- 系统特性: Linear; Time Invariant; Casual; BIBO stable
- LTI系统传递函数 $H(\omega)$ 和冲激响应h(t)



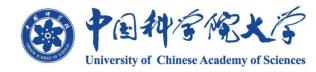
方法: 把输入信号分解为多冲激的叠加形式

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)h(t-\tau)d\tau$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)f(t-\tau)d\tau$$

$$= h(t) * f(t) = f(t) * h(t)$$

$$Y(\omega) = H(\omega)F(\omega)$$



# LTI系统

• LTI系统对复信号est的响应

$$e^{st} \longrightarrow h(t) \longrightarrow y(t)$$

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{s(t-\tau)} d\tau = e^{st} \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-s\tau} d\tau = H(s) \cdot e^{st}$$

其中
$$H(s) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-s\tau} d\tau$$

表明: LTI系统对复指数信号仍是复指数信号,系统只改变了其幅度

若
$$x(t) = \sum_{i} a_i e^{s_i t} \rightarrow y(t) = \sum_{i} a_i H(s_i) e^{s_i t}$$

· s=jω时,复指数信号变成了正弦信号



## LTI系统输出响应的谱密度

能量信号:

$$E_{i}(\omega) = |F(\omega)|^{2}$$

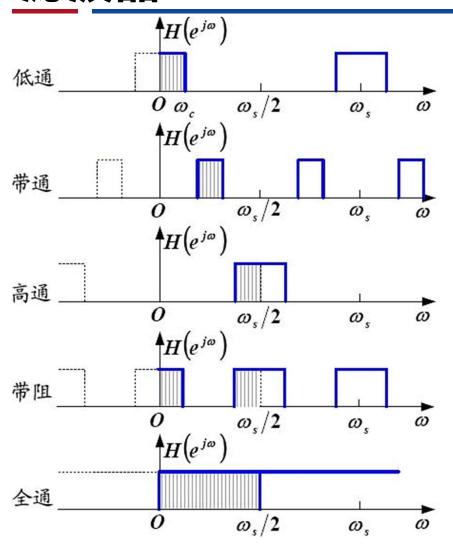
$$E_{o}(\omega) = |Y(\omega)|^{2} = |F(\omega) \cdot H(\omega)|^{2} = |H(\omega)|^{2} \cdot E_{i}(\omega)$$

· 功率信号:

$$W_{o}(\omega) = \lim_{T \to \infty} \frac{\left| Y_{T}(\omega) \right|^{2}}{T} = \lim_{T \to \infty} \frac{\left| H(\omega) F_{T}(\omega) \right|^{2}}{T}$$
$$= \left| H(\omega) \right|^{2} \cdot \lim_{T \to \infty} \frac{\left| F_{T}(\omega) \right|^{2}}{T} = \left| H(\omega) \right|^{2} \cdot W_{i}(\omega)$$



## 滤波器

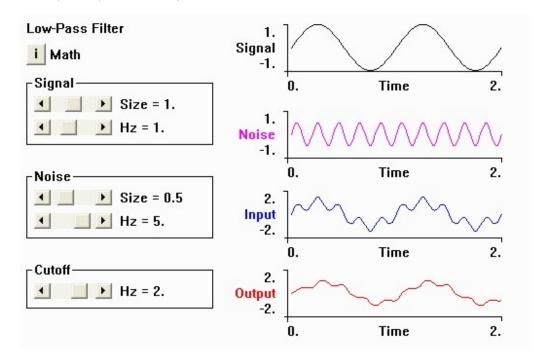


$$H(z) = \frac{\sum_{r=0}^{M} b_r z^{-r}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}}$$



## 滤波器

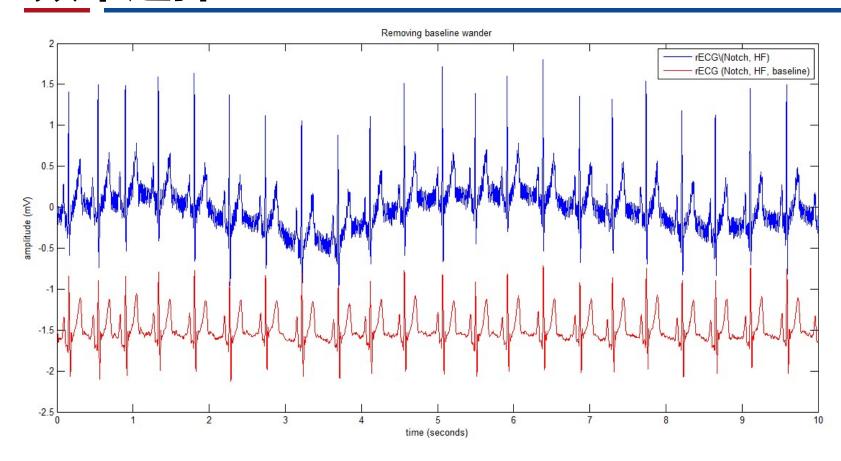
#### 狭义--频率选择滤波器



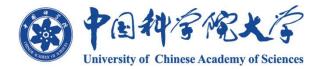
基于不同分量频率不同这一特性



### 频率选择



Q: 频带重合?



# 滤波器

滤波就是要改变输入信号的波形,去除不想要的分量:任何一种处理、系统,只要能达到这个目的都可以可以成为滤波

LTI系统只能对输入信号的频率成分进行衰减(和延迟),所以 更具体的讲,是指"为了滤除或者衰减输入信号的某些频率成分的LTI系统"----所以是从频域角度出发的(已知的是频域的特性,转移函数)

操作(运算):

加减, 常系数, 微分, 积分

变量(信号):

输入信号,输出信号



