

信号与系统 (中文班)

第一章 基本概念

系统基本性质：

1. 线性：每一项都有 x ，每个 x 次数都是1

Tip:

$$X = \{x(t), y(0)\} \rightarrow Y = y(t)$$

输入(input) 状态(state)

那么，它将是线性系统。我们把上述系统叫做增量线性系统(Incrementally Linear System)。

如下微分方程所描述的系统

$$\sum_{k=0}^N a_k \frac{d^k y(t)}{dt^k} = \sum_{k=0}^M b_k \frac{d^k x(t)}{dt^k}$$

不是线性系统。

但是，如果我们重新定义输入为：

$$X = \{x(t), y(0), y'(0), y''(0), \dots, y^{(N-1)}(0)\} \rightarrow Y = y(t)$$

输入(input) 状态(state)

2. 时不变性：

所有 t 都在 x 括号内；

所有 t 只论是 t 本身

3. 记忆/无记忆：

y 括号和 x 括号一样。

4. 因果性：

y 括号 \leq x 括号

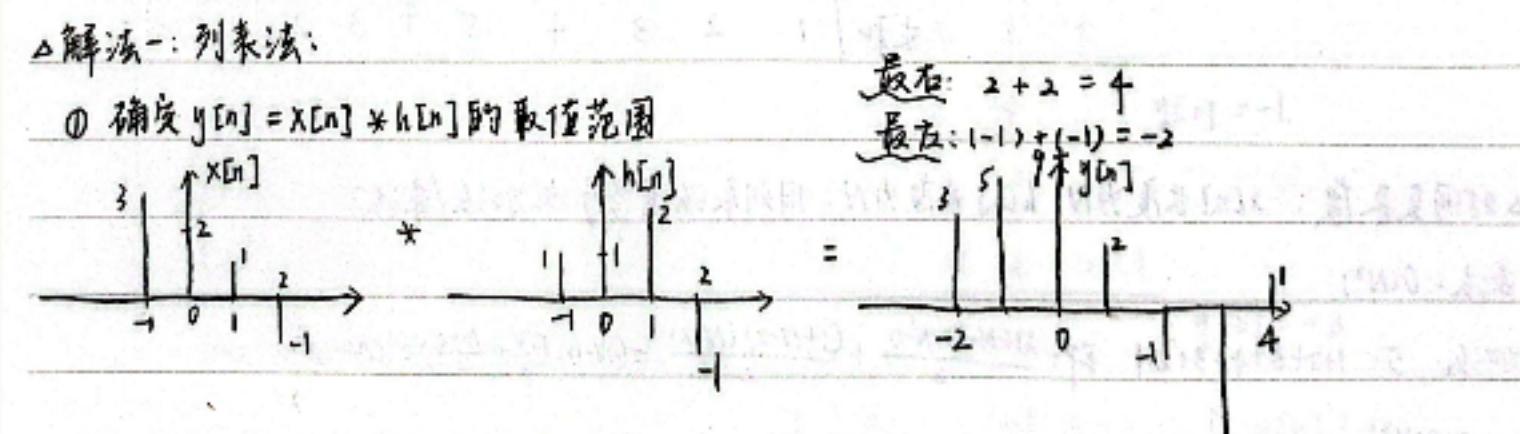
5. 稳定性：

输入有界 \Rightarrow 输出有界

第二章 LTI 系统

1. 离散卷积

① 列表法：



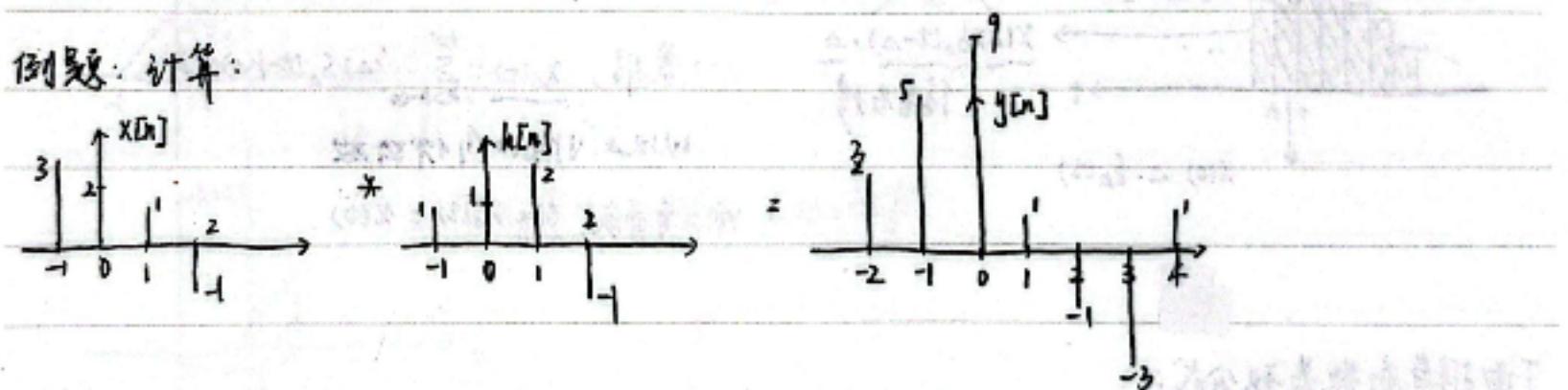
② 列表：

$x[n]$	$h[n]$	$y[n]$
3	3 3 1 -2	
2	2 2 4 -2	
1	1 1 2 -1	
-1	-1 -1 -2 1	
$\therefore y[n]$	3 5 9 2 -1 -3 1	

② 卷积公式法：

$$x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k] h[n-k]$$

例题：计算：



① 翻转转 $h[n]$ ：

$$h[-n]: -1, 2, 1, 1$$

$$\begin{array}{r} \textcircled{3} \\ \textcircled{-1} \end{array} \quad \begin{array}{r} 2 \\ 1 \end{array} \quad \begin{array}{r} 1 \\ -1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 3 \\ -3+4+1-1=1 \end{array} \quad y[-2]=3$$

$$\begin{array}{r} \textcircled{3} \\ \textcircled{-1} \end{array} \quad \begin{array}{r} 2 \\ 1 \end{array} \quad \begin{array}{r} 1 \\ -1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 3+2 \\ 3+2 \end{array} \quad y[-1]=5$$

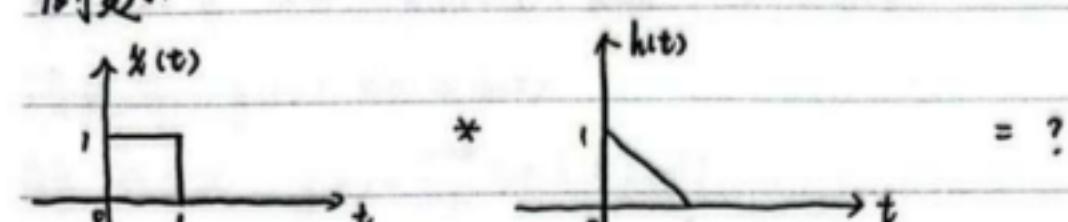
$$\begin{array}{r} 3 \\ -1 \end{array} \quad \begin{array}{r} 2 \\ 1 \end{array} \quad \begin{array}{r} 1 \\ -1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} b \\ b+2 \end{array} \quad y[0]=9$$

③ 作图：

2. 连续卷积

例题：

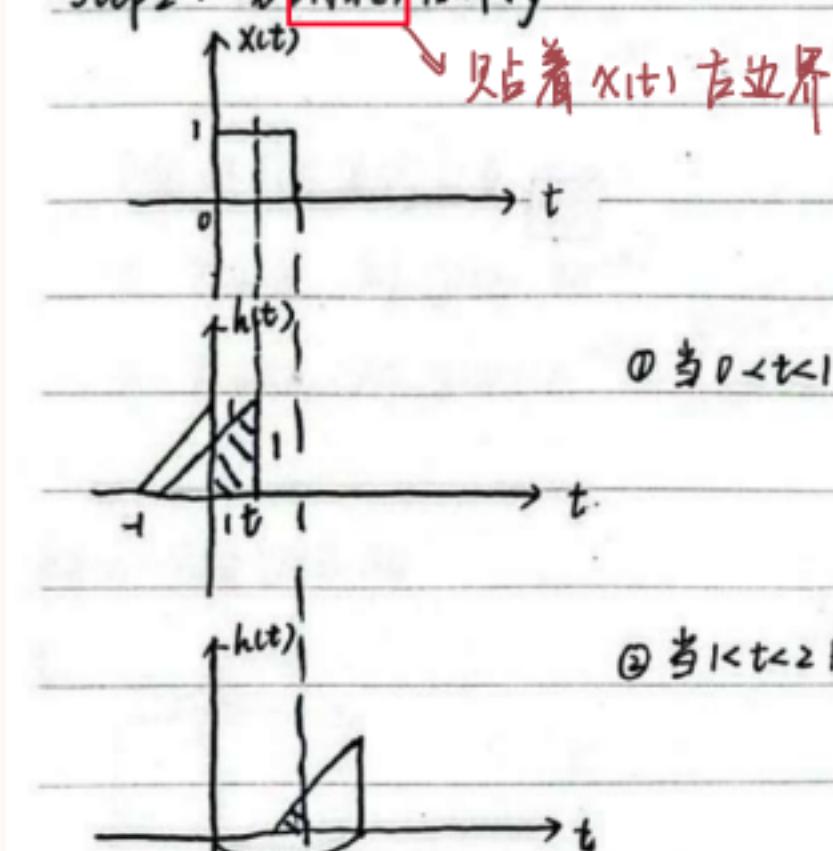


step1: 边界： $0+0 \rightarrow 0$

$1+1 \rightarrow 2$

step2: 先翻转，后平移

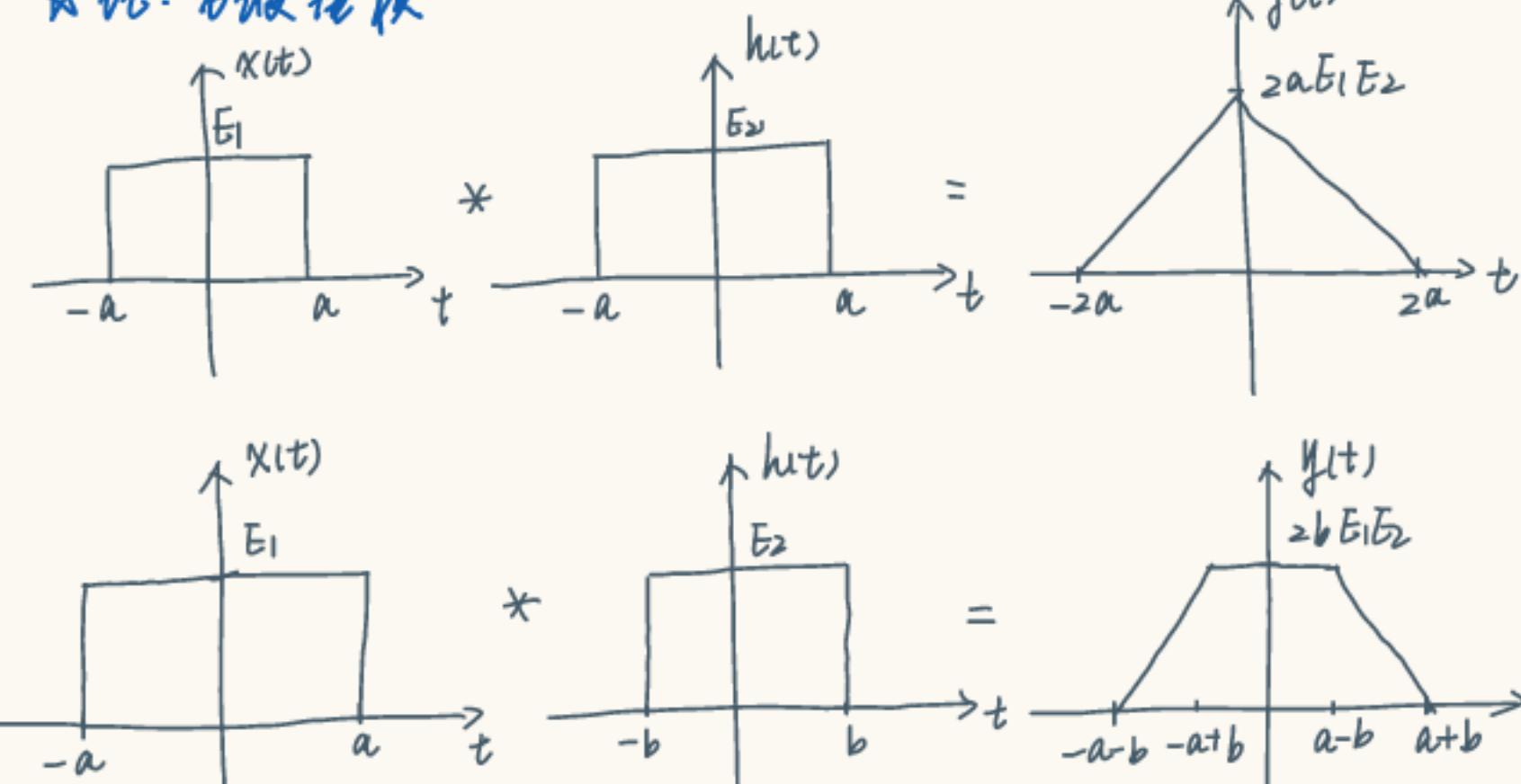
贴着 $x(t+1)$ 左边界



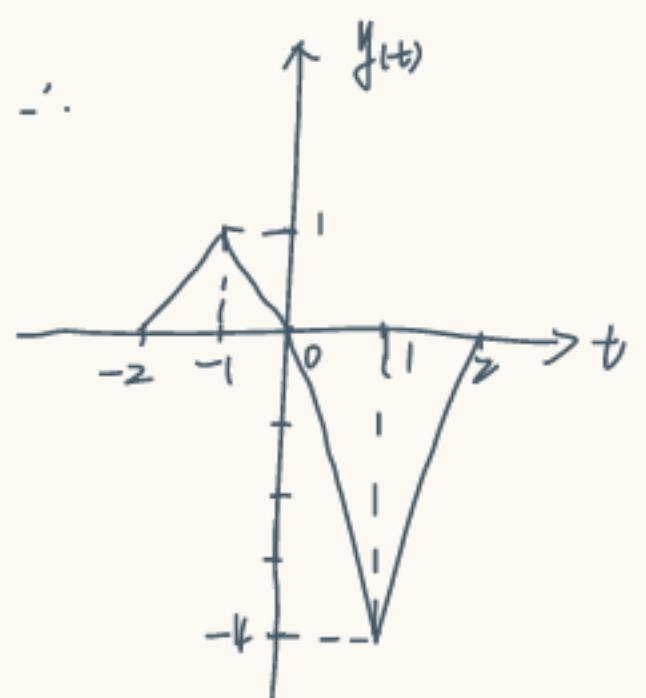
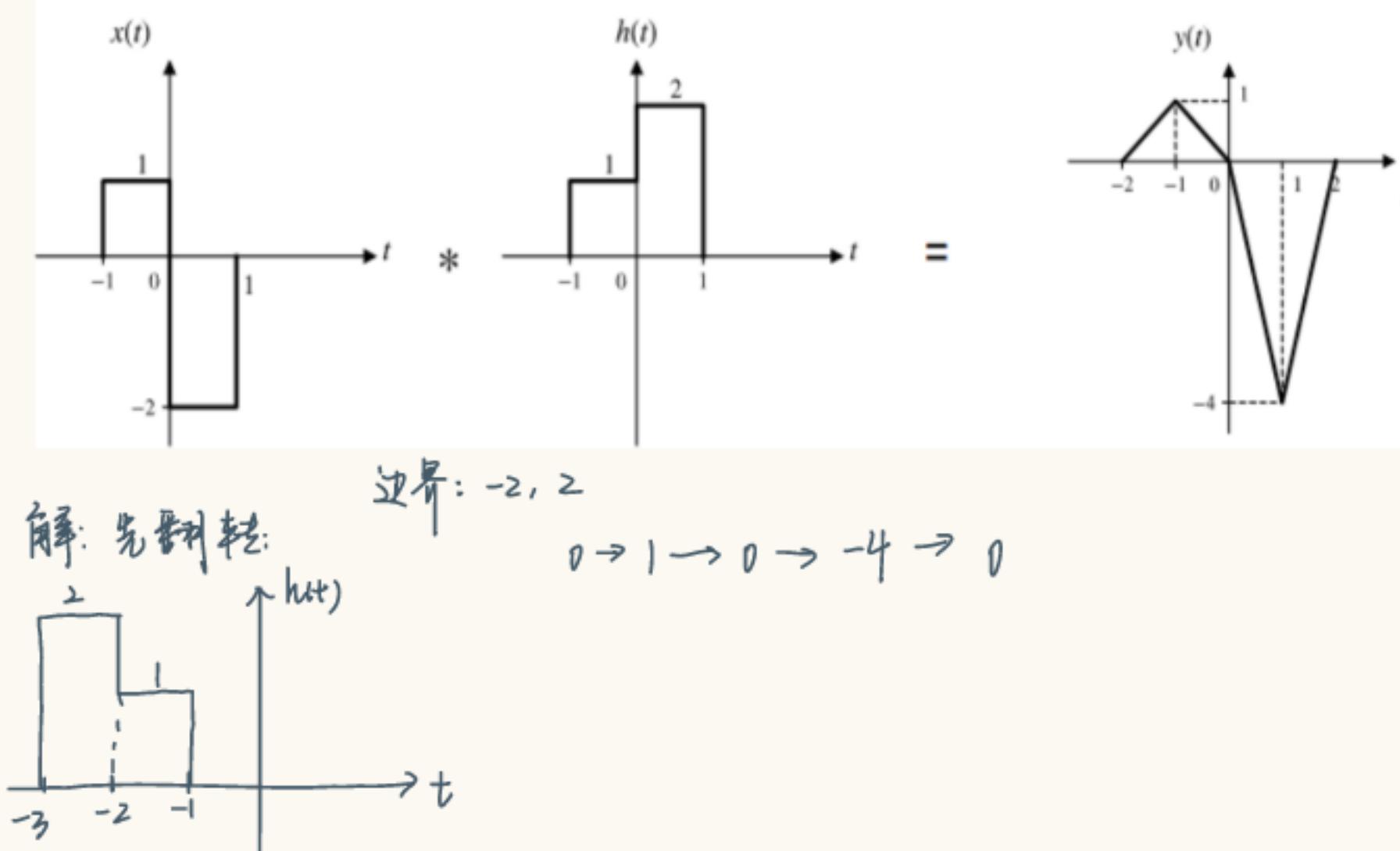
$$\textcircled{1} \text{ 当 } 0 < t < 1 \text{ 时, } y(t) = \frac{1+(1-t)}{2}t = \frac{(2-t)t}{2}$$

$$\textcircled{2} \text{ 当 } 1 < t < 2 \text{ 时, } y(t) = \frac{(2-t)^2}{2}$$

☆记：方波卷积



Tip: 其他方波卷积：连直线



3. $\delta(t)$ 性质

$$\textcircled{1} \quad \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1 \quad \int_a^b \delta(t) dt = \begin{cases} 1 & \text{若 } b > 0, a < 0 \\ -1 & \text{若 } b < 0, a > 0 \\ 0 & \text{其它} \end{cases}$$

$$\textcircled{2} \quad \int_{-\infty}^{+\infty} X(t) \delta(t) dt = X(0), \quad \int_a^b X(t) \delta(t-t_0) dt = \begin{cases} X(t_0), & \text{若 } b > 0, a < 0 \\ -X(t_0), & \text{若 } b < 0, a > 0 \\ 0, & \text{其它} \end{cases}$$

$$\textcircled{3} \quad X(t) \delta(t) = X(0) \delta(t), \quad X(t) \delta(t-t_0) = X(t_0) \delta(t)$$

$$\textcircled{4} \quad \delta(at) = \frac{1}{|a|} \delta(t)$$

Tip: $\lim_{w \rightarrow +\infty} \frac{\sin(\omega t)}{\pi t} = \delta(t)$

4. 性质

因果系统 \xrightarrow{LT} 因果

$$\text{稳定: } \int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < +\infty$$

$$\sum_{k=-\infty}^{+\infty} |h[k]| < +\infty$$

补充知识:

$$x(t) * u(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau \rightarrow x(t) * u(t+1) = \int_{-\infty}^{t+1} x(\tau) d\tau.$$

$$x[n] * u[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k]$$

$$x(t) * \delta(t-t_0) = x(t-t_0) / x(t) * \delta(t) = x(t)$$

$$x(t) * h(t-t_0) = x(t) * h(t)$$

$$x(t) * s'(t) = \frac{d x(t)}{dt}, \quad \int_{-\infty}^{+\infty} y(t) s'(t) dt = -y'(0)$$

第三章 傅立叶级数 & 傅立叶变换一连续

1. 傅立叶变换

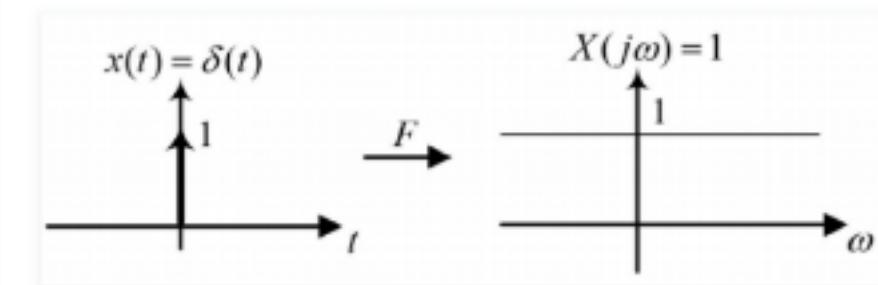
$$\text{定义: } X(j\omega) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$\text{反变换: } x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

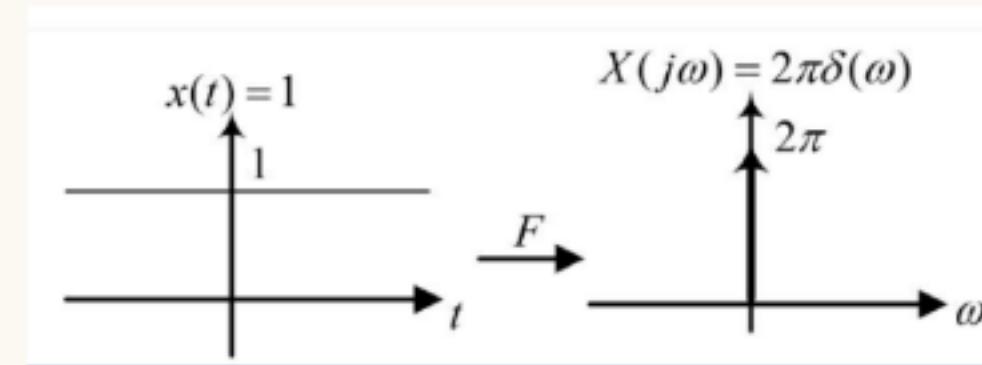
2. 七个常用傅立叶变换对

$$\textcircled{1} \quad x(t) = e^{-at} u(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) = \frac{1}{a+j\omega}$$

$$\textcircled{2} \quad x(t) = \delta(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) = 1$$



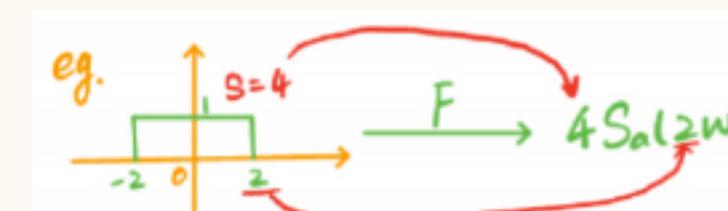
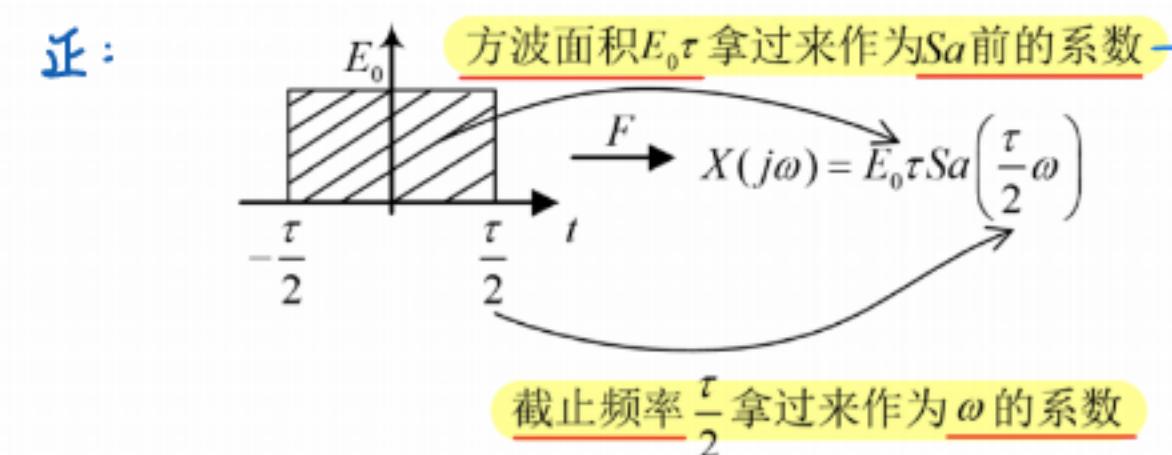
$$\textcircled{3} \quad x(t) = 1 \xrightarrow{F} X(j\omega) = 2\pi \delta(\omega).$$



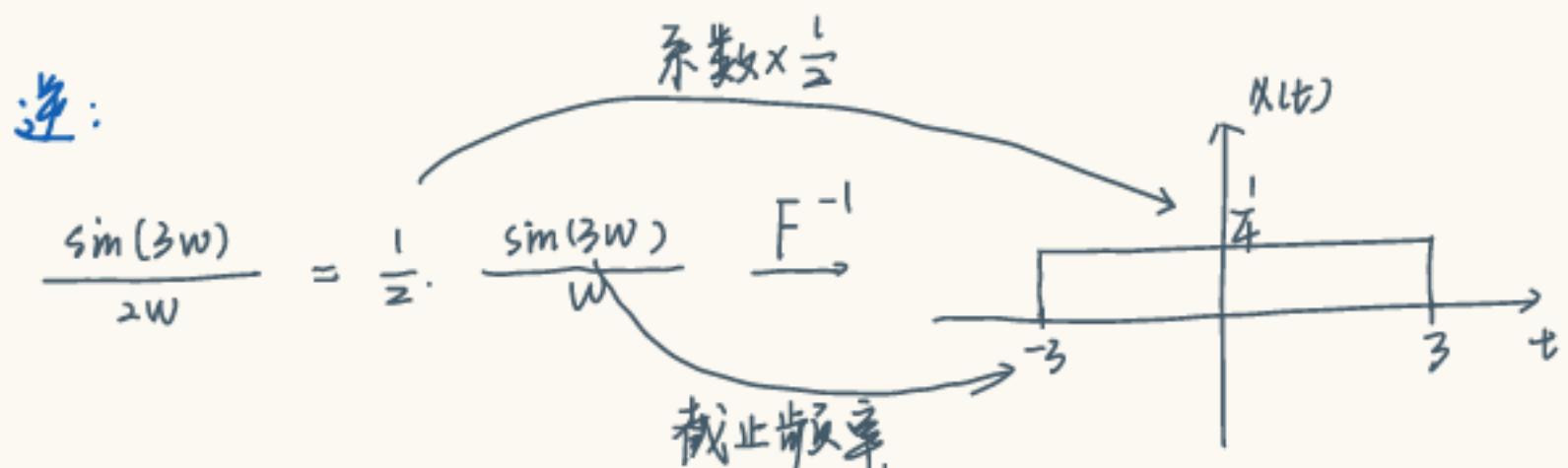
4 方波 \xrightarrow{F} Sa

$$\textcircled{4} \quad x(t) = u\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - u\left(t - \frac{\tau}{2}\right) \xrightarrow{F} X(j\omega) = E_0 \tau \text{Sa}\left(\frac{\tau}{2}\omega\right)$$

记忆诀窍:

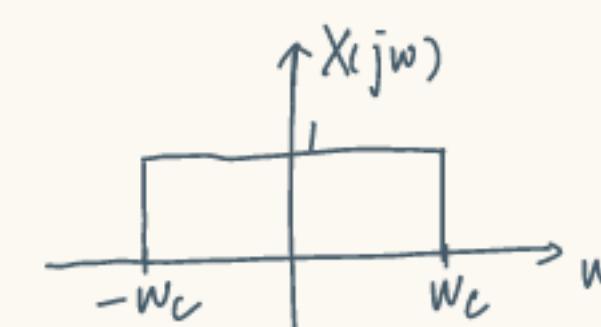


逆:



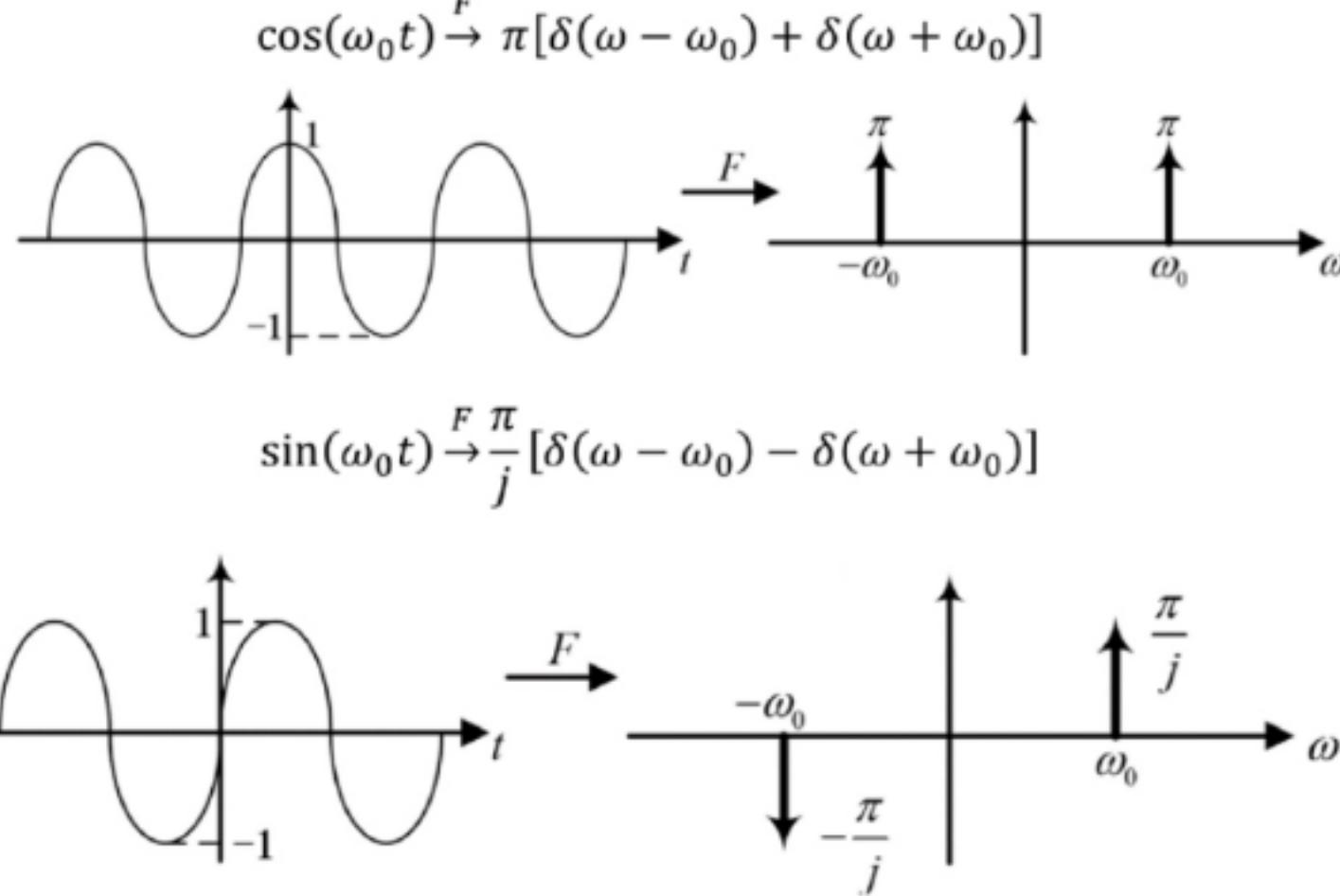
5 Sa \xrightarrow{F} 方波

$$x(t) = \frac{\sin(\omega_c t)}{\pi t} \rightarrow X(j\omega) = \text{矩形脉冲}$$



$$\textcircled{6} \quad x(t) = u(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) = \frac{1}{j\omega} + \pi \delta(\omega)$$

7



三. 性质

1 线性

$$\text{if } x(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) \quad y(t) \xrightarrow{F} Y(j\omega)$$

$$\text{then } ax(t) + by(t) \xrightarrow{F} aX(j\omega) + bY(j\omega)$$

2 时移

$$x(t-t_0) \xrightarrow{F} e^{-j\omega t_0} X(j\omega)$$

3 频移

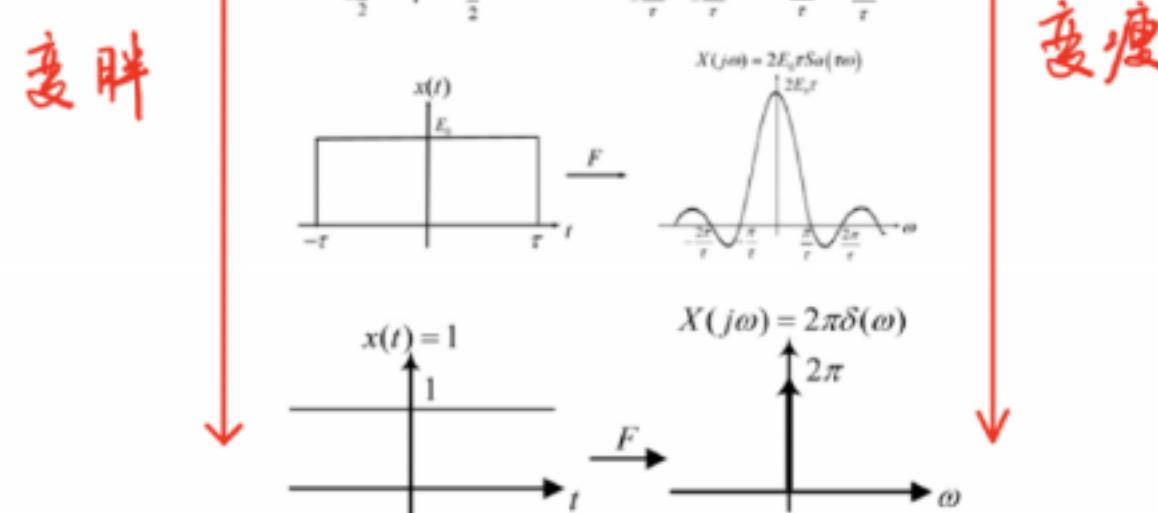
$$x(t) e^{j\omega_0 t} \xrightarrow{F} X(j(\omega - \omega_0))$$

4 时域扩展

$$x(at) \xrightarrow{F} \frac{1}{|a|} X(j\cdot\frac{\omega}{a})$$

如果 $x(t)$ ‘瘦’, 那么 $X(j\omega)$ 是‘胖’; 如果 $x(t)$ ‘胖’, 那么 $X(j\omega)$ 是‘瘦’。

时域‘胖’ → 时域变化缓慢
→ 频域低频分量多
→ 频域‘瘦’
时域‘瘦’ → 时域变化剧烈
→ 频域高频分量多
→ 频域‘胖’



$$\text{推论: } x(-t) \xrightarrow{F} X(-j\omega).$$

5 共轭对称性.

$$\text{实偶 } \xrightarrow{F/F^{-1}} \text{实偶}$$

$$\text{实奇 } \xrightarrow{F/F^{-1}} \text{虚奇}$$

$$X(t) \xrightarrow{F} X^*(-j\omega)$$

6 时域微分

$$\frac{d x(t)}{dt} \xrightarrow{F} j\omega X(j\omega) \quad \frac{d^n x(t)}{dt^n} \xrightarrow{F} (j\omega)^n X(j\omega)$$

7 频域微分

$$+ X(t) \xrightarrow{F} j \frac{d X(j\omega)}{d\omega}$$

8 卷积

$$\text{if } x(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) \quad h(t) \xrightarrow{F} H(j\omega)$$

$$\text{then } x(t) * h(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) \cdot H(j\omega)$$

9 调制性质

$$X_1(t) \cdot X_2(t) \xrightarrow{F} \frac{1}{2\pi} X_1(j\omega) * H(j\omega)$$

解微分方程

例: 考察以下微分方程所表示的LTI系统

$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 5\frac{dy(t)}{dt} + 6y(t) = \frac{dx(t)}{dt} + x(t)$$

1. 请计算该系统的冲激响应 $h(t)$ 。
2. 如果 $x(t) = te^{-t}u(t)$, 计算 $y(t)$ 。
3. 如果 $x(t) = e^{-3t}u(t)$, 计算 $y(t)$ 。

解:

(1) 因为

$$[(j\omega)^2 + 5j\omega + 6]Y(j\omega) = (j\omega + 1)X(j\omega)$$

所以

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{j\omega + 1}{(j\omega)^2 + 5j\omega + 6} = \frac{j\omega + 1}{(j\omega + 2)(j\omega + 3)} = \frac{-1}{j\omega + 2} + \frac{2}{j\omega + 3}$$

所以

$$h(t) = (-e^{-2t} + 2e^{-3t})u(t)$$

10 对偶性

$$x(t) \xrightarrow{F} X(j\omega)$$

$$X(-t) \xrightarrow{F} 2\pi X(-\omega)$$

11 帕斯瓦尔定理

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} |X(j\omega)|^2 d\omega$$

四. 周期信号傅立叶变换

$$\text{设周期信号 } x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

$$\text{其中 } a_k = \frac{1}{T_0} \int_{T_0} x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt$$

$$\therefore x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} \xrightarrow{F} X(j\omega) = 2\pi \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k \delta(\omega - k\omega_0)$$

因此, 周期信号的傅里叶变换是以 ω_0 为间隔的冲激串函数。

第四章 离散傅立叶变换

一. 定义

对复指数响应: $e^{j\omega_0 n} \rightarrow [H(e^{j\omega})] \rightarrow H(e^{j\omega_0}) e^{j\omega_0 n}$

$$X[n] \xrightarrow{F} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X[n] e^{-j\omega_0 n}$$

$$\text{反变换: } X[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega$$

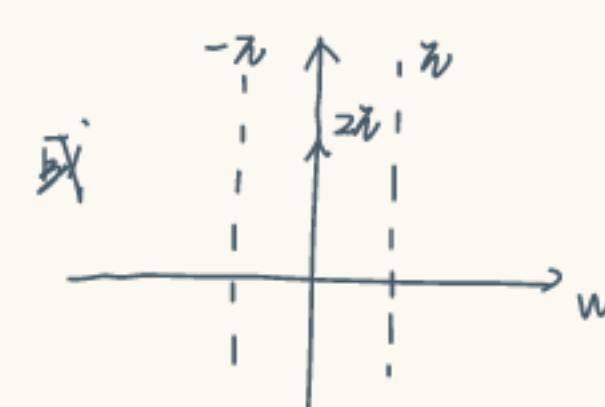
$X(e^{j\omega})$ 周期 $= 2\pi$.

二. 典型变换

$$1. a^n u[n] \xrightarrow{F} \frac{1}{1 - ae^{-j\omega}} \quad (|a| < 1)$$

$$2. \delta[n] \xrightarrow{F} 1$$

$$3. 1 \xrightarrow{F} \frac{1}{2\pi} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(\omega - 2k\pi)$$



$$4. \begin{array}{c} x[n] \\ \begin{array}{c} | \\ -N_1 \quad N_1 \end{array} \end{array} \xrightarrow{F} \frac{\sin[(N_1 + \frac{1}{2})\omega]}{\sin(\frac{1}{2}\omega)}$$

$$5. X[n] = \frac{\sin(\omega_0 n)}{\pi n} \xrightarrow{F} \begin{array}{c} X(e^{j\omega}) \\ \begin{array}{c} \pi \\ -\omega_0 \quad \omega_0 \end{array} \end{array}$$

$$\text{Tip: } \frac{\sin(-\frac{3}{4}\pi n)}{\pi n} = -\frac{\sin(\frac{3}{4}\pi n)}{\pi n}$$

$$\frac{\sin(\frac{5}{4}\pi n)}{\pi n} = \begin{cases} n=0, \frac{5}{4} \\ n \neq 0, -\frac{\sin(\frac{3}{4}\pi n)}{\pi n} \end{cases}$$

$$\therefore = -\sin(\frac{3}{4}\pi n) + \delta[n]$$

$$6. u[n] \xrightarrow{F} \frac{1}{1 - e^{-j\omega}} + \pi \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(\omega - 2k\pi)$$

$$7. \cos(\omega_0 n) \xrightarrow{F} \pi \sum_{k=-\infty}^{+\infty} [\delta(\omega - \omega_0 - 2k\pi) + \delta(\omega + \omega_0 - 2k\pi)]$$

$$\sin(\omega_0 n) \xrightarrow{F} \frac{1}{j} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} [\delta(\omega - \omega_0 - 2k\pi) - \delta(\omega + \omega_0 - 2k\pi)]$$

$$8. \text{性质: } (-1)^n \xrightarrow{F} 2\pi \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(\omega - (2k+1)\pi) = (\cos \pi \omega)$$

1. 线性

如果 $x_1[n] \xrightarrow{F} X_1(e^{j\omega})$ 和 $x_2[n] \xrightarrow{F} X_2(e^{j\omega})$, 然后
 $ax_1[n] + bx_2[n] \xrightarrow{F} aX_1(e^{j\omega}) + bX_2(e^{j\omega})$

2. 时域平移

如果 $x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega})$, 然后
 $x[n - n_0] \xrightarrow{F} e^{-j\omega n_0} X(e^{j\omega})$

3. 频域平移

如果 $x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega})$, 然后
 $e^{j\omega_0 n} x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j(\omega - \omega_0)})$

4. 时域翻转 / 负频率

实偶 \xrightarrow{F} 实偶

实奇 \xrightarrow{F} 虚奇 $X^*[n] \xrightarrow{F} X^*(e^{-j\omega})$

定理: 如果 $x[n]$ 是实函数, 并且 $x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega})$, 假设
 $X(e^{j\omega}) = Re\{X(e^{j\omega})\} + jIm\{X(e^{j\omega})\}$
 然后 $Re\{X(e^{j\omega})\}$ 是偶函数, 且 $Im\{X(e^{j\omega})\}$ 奇函数.

幅度谱 $|X(e^{j\omega})|$ 为实偶, 相位 $\theta(\omega)$ 为奇.

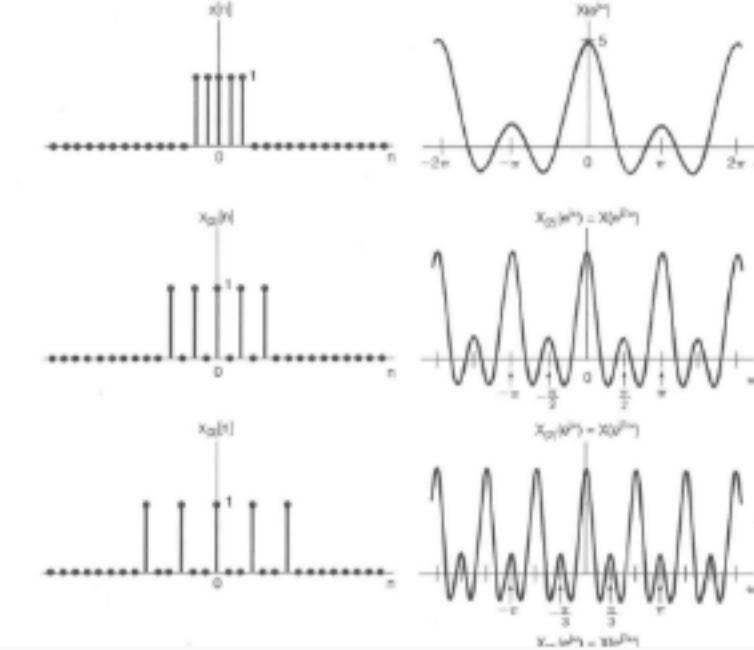
5. 时域扩展 (好像用的很少)

时域扩展: 如果 $x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega})$, 则有

$$x_{(k)}[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega k})$$

其中 $x_{(k)}[n]$ 是 $x[n]$ 的时域扩展:

$$x_{(k)}[n] = \begin{cases} x\left[\frac{n}{k}\right], & \text{当 } k \mid n \text{ 时} \\ 0, & \text{当 } k \nmid n \text{ 时} \end{cases}$$



6. 频域微分

$$n x[n] \xrightarrow{F} j \frac{d X(e^{j\omega})}{d\omega}$$

二级结论:

$$\frac{(n+r-1)!}{n! (r-1)!} a^n u[n] \xrightarrow{F} \frac{1}{(1 - ae^{-j\omega})^r}$$

7. 拉普拉斯-拉尔定理

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} |X[n]|^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} |X(e^{j\omega})|^2 d\omega$$

8. 卷积性质

如果 $x[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega})$, 和 $h[n] \xrightarrow{F} H(e^{j\omega})$, 然后
 $x[n] * h[n] \xrightarrow{F} X(e^{j\omega}) H(e^{j\omega})$

差分方程:

例 5.19: 假设一个 LTI 系统具有如下差分方程的特征:

$$y[n] - \frac{3}{4}y[n-1] + \frac{1}{8}y[n-2] = 2x[n]$$

计算其单位脉冲响应 $h[n]$ 。

解决方案:

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \frac{Y(e^{j\omega})}{X(e^{j\omega})} = \frac{2}{1 - \frac{3}{4}e^{-j\omega} + \frac{1}{8}e^{-j2\omega}} = \frac{2}{\left(1 - \frac{1}{2}e^{-j\omega}\right)\left(1 - \frac{1}{4}e^{-j\omega}\right)} \\ &= \frac{4}{1 - \frac{1}{2}e^{j\omega}} - \frac{2}{1 - \frac{1}{4}e^{j\omega}} \end{aligned}$$

所以:

$$h[n] = 4\left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] - 2\left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$$

9 求和性质:

$$\sum_{m=-\infty}^n x[m] \xrightarrow{\text{F}} \frac{x(e^{j\omega})}{1-e^{-j\omega}} + \pi x(e^{j0}) \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(\omega - 2k\pi)$$

10 调制性质

定义: 周期卷积 波 $x(t), h(t)$ 均为以下为周期的函数,

$x(t) = x(t+nT)$, $h(t) = h(t+nT)$, 则定义 **周期卷积**:

$$y(t) = x(t) \otimes h(t) = \int_T x(t) h(t-\tau) dt$$

$y(t)$ 也以下为周期 \Leftarrow 均以下为周期

调制性质: 若 $x_1[n] \xrightarrow{\text{F}} X_1(e^{j\omega})$, $x_2[n] \xrightarrow{\text{F}} X_2(e^{j\omega})$,

$$\text{则 } x_1[n] x_2[n] \xrightarrow{\text{F}} \frac{1}{2\pi} X_1(e^{j\omega}) \otimes X_2(e^{j\omega}) = \frac{1}{2\pi} \int_{2\pi} X_1(e^{j\theta}) X_2(e^{j(\omega-\theta)}) d\theta$$

Tips: 周期卷积的计算

例: 如果

$$x[n] = \left[\frac{\sin\left(\frac{3\pi}{4}n\right)}{\pi n} \right]^2$$

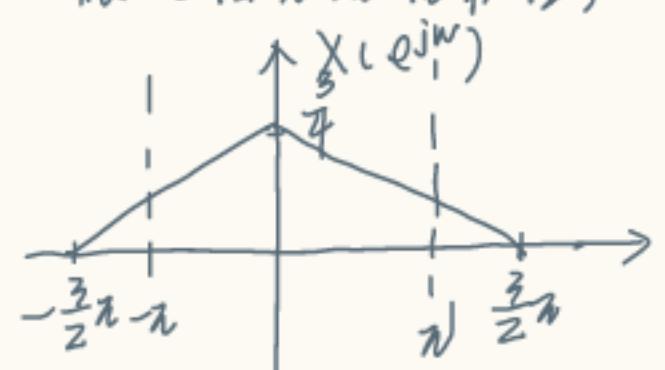
计算其离散傅里叶变换 $X(e^{j\omega})$ 。

$$x[n] = \frac{\sin \frac{3\pi}{4}n}{\pi n} \cdot \frac{\sin \frac{3\pi}{4}n}{\pi n}$$

一般地由方波卷积后,

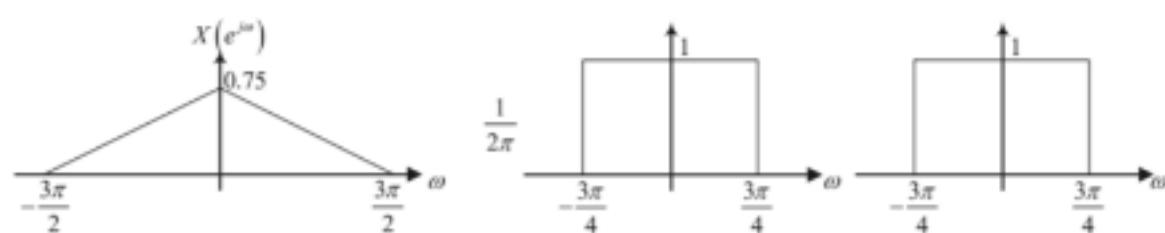
发现超出了 $[-\pi, \pi]$

∴ 移动

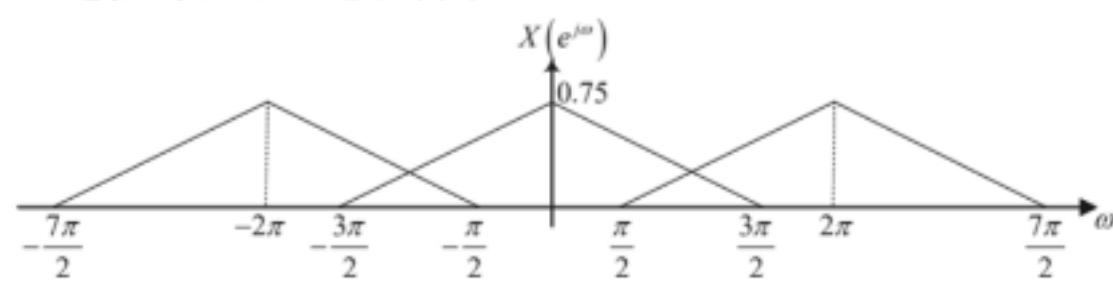


(继续) 解决上述问题的三个步骤。

步骤1: 计算一个周期的卷积。



第2步: 将上述信号延长一段时间 2π 。



步骤3: 将重叠区域相加即可得到最终结果。

