



北京交通大学

信号与系统



主讲人：陈后金
电子信息工程学院

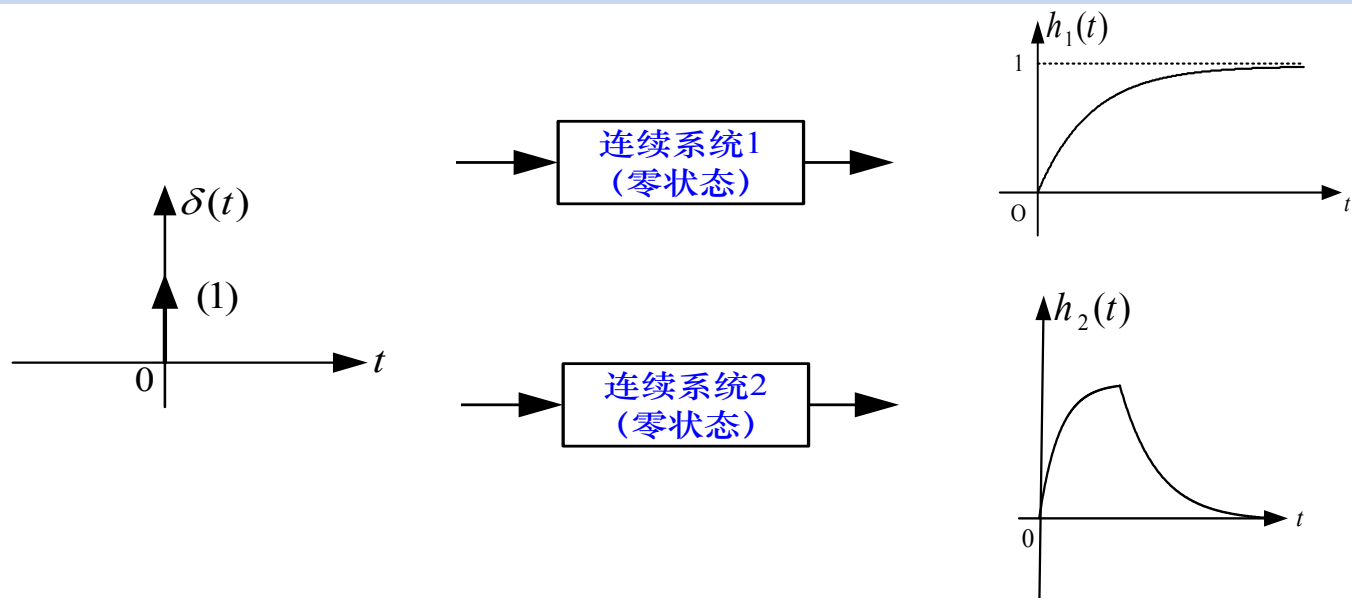


冲激响应表示的系统特性

- ◆ 级联系统的冲激响应
- ◆ 并联系统的冲激响应
- ◆ 冲激响应与系统因果性
- ◆ 冲激响应与系统稳定性



冲激响应表示的系统特性



系统不同则其冲激响应 $h(t)$ 也不同，
利用 $h(t)$ 表示连续系统的时域特性。



冲激响应表示的系统特性

几个常见系统的冲激响应

无失真传输系统： 输入： $\delta(t)$ \longrightarrow $h(t) = K\delta(t - t_d)$
 K 为正常数， t_d 是输入信号通过系统后的延迟时间。

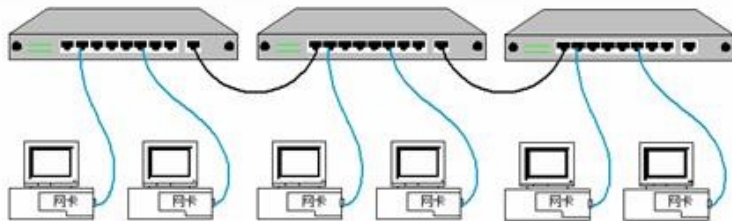
理想积分器： 输入： $\delta(t)$ \longrightarrow $h(t) = u(t)$

理想微分器： 输入： $\delta(t)$ \longrightarrow $h(t) = \delta'(t)$

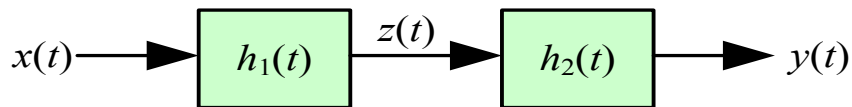


1. 级联系统的冲激响应

系统级联



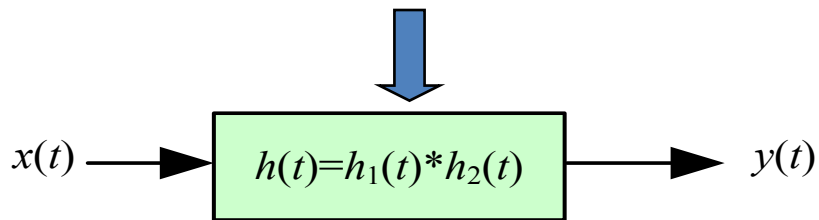
(集线器级联)



$$z(t) = x(t) * h_1(t)$$

$$y(t) = z(t) * h_2(t)$$

$$y(t) = x(t) * [h_1(t) * h_2(t)]$$

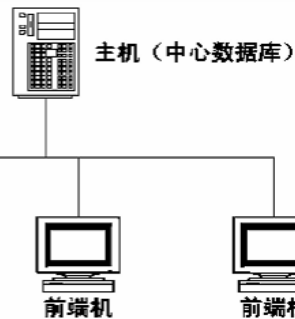
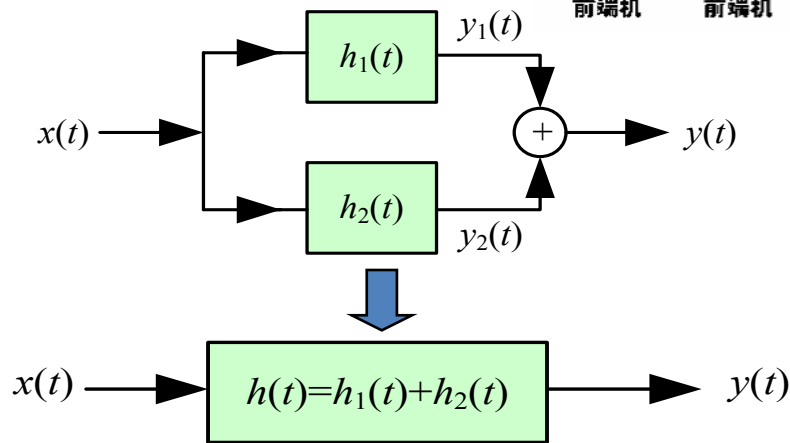


$h(t)$



2. 并联系统的冲激响应

系统并联



(计算机并联)

$$y_1(t) = x(t) * h_1(t)$$

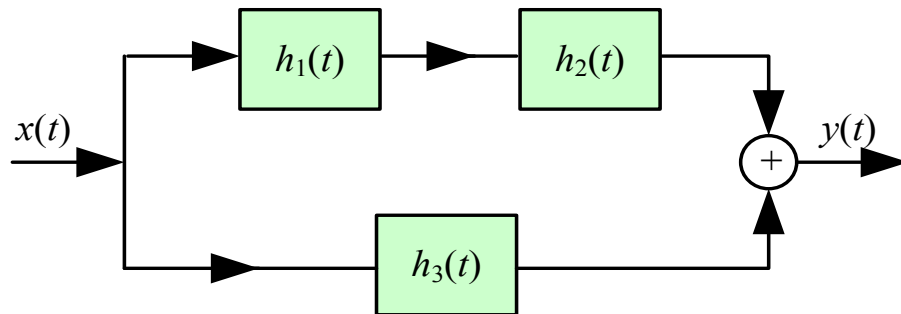
$$y_2(t) = x(t) * h_2(t)$$

$$y(t) = x(t) * \underline{h_1(t) + h_2(t)}$$

$h(t)$



[例] 求图示连续系统的冲激响应 $h(t)$ ，其中 $h_1(t) = e^{-3t} u(t)$ ， $h_2(t) = \delta(t - 1)$ ， $h_3(t) = u(t)$ 。

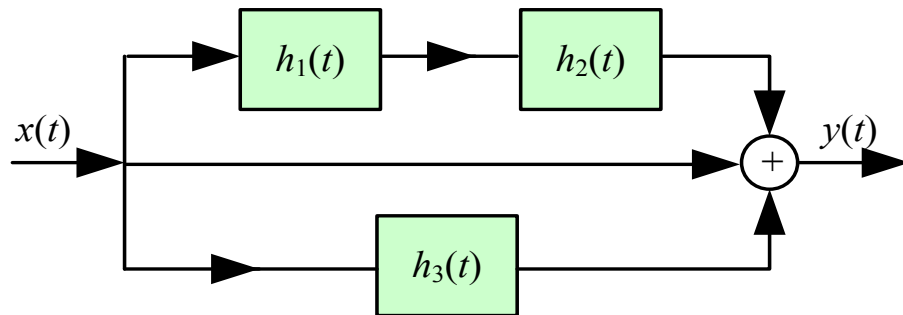


解：子系统 $h_1(t)$ 与 $h_2(t)$ 级联， $h_3(t)$ 支路与 $h_1(t) h_2(t)$ 级联支路并联。

$$\begin{aligned} h(t) &= h_1(t) * h_2(t) + h_3(t) \\ &= \delta(t - 1) * e^{-3t} u(t) + u(t) \\ &= e^{-3(t-1)} u(t - 1) + u(t) \end{aligned}$$



[例] 求图示连续系统的冲激响应 $h(t)$ ，其中 $h_1(t) = e^{-3t} u(t)$ ， $h_2(t) = \delta(t - 1)$ ， $h_3(t) = u(t)$ 。



解：

$$\begin{aligned} h(t) &= h_1(t) * h_2(t) + h_3(t) + \delta(t) \\ &= \delta(t - 1) * e^{-3t} u(t) + u(t) + \delta(t) \\ &= e^{-3(t-1)} u(t - 1) + u(t) + \delta(t) \end{aligned}$$



3. 冲激响应与系统因果性

因果系统定义：

系统 t_0 时刻的输出只与 t_0 时刻及以前的输入信号有关。



连续时间LTI系统是因果系统的充分必要条件

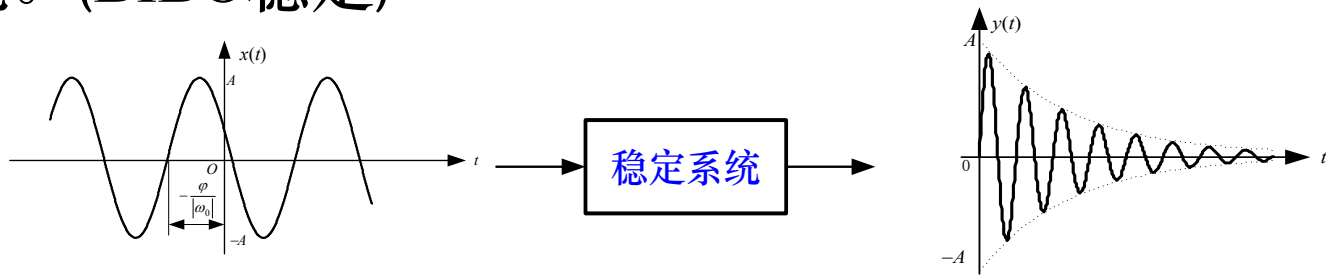
$$h(t) = 0, \quad t < 0$$



4. 冲激响应与系统稳定性

稳定系统定义：

若系统对任意的有界输入其输出也有界，则称该系统是稳定系统。(BIBO稳定)



连续时间LTI系统是BIBO稳定系统的充分必要条件为

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(\tau)| d\tau = S < +\infty$$



[例] 已知某连续LTI连续系统的冲激响应为 $h(t) = e^{at} u(t)$,
试判断该系统是否为因果、稳定的系统。

解：由于 $h(t) = e^{at} u(t)$,
满足 $h(t) = 0, \quad t < 0$
因此该系统为因果系统。

$$\text{由于 } \int_{-\infty}^{\infty} |h(\tau)| d\tau = \int_0^{\infty} e^{a\tau} d\tau = \frac{1}{a} e^{a\tau} \Big|_0^{\infty}$$

✓ 当 $a < 0$ 时, $\int_{-\infty}^{\infty} |h(\tau)| d\tau = -\frac{1}{a}$ 系统稳定。

✓ 当 $a \geq 0$ 时, $\int_{-\infty}^{\infty} |h(\tau)| d\tau \rightarrow \infty$ 系统不稳定。



冲激响应表示的系统特性

谢 谢

本课程所引用的一些素材为主讲老师多年的教学积累，来源于多种媒体及同事、同行、朋友的交流，难以一一注明出处，特此说明并表示感谢！