





连续时间LTI系统的零状态响应

- ◆系统零状态响应
- ◆卷积积分的计算
- ◆卷积积分的性质



1. 系统零状态响应

若输入信号为x(t),连续时间LTI系统的冲激响应为h(t),则系统的零状态响应 $y_{zs}(t)$ 为:

$$y_{zs}(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$$
 (卷积)

由此可见,连续时间LTI系统的零状态响应是输入信号与系统冲激响应的卷积积分,此揭示了信号与系统在时域相互作用的机理。



2. 卷积积分的计算

解析方法: 直接按照卷积积分的表达式进行计算

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

若信号x(t)与h(t)可用解析函数式表达, 则可以利用解析方法来计算卷积积分。



[例] 计算 $x(t)*h(t), x(t) = e^{-t}u(t), h(t) = u(t)$

解: 由卷积定义

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

$$= \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\tau}u(\tau)u(t-\tau)d\tau$$

$$= u(\tau)u(t-\tau) 得到$$

$$= \begin{cases} \int_{0}^{t} e^{-\tau}d\tau = 1 - e^{-t}, & t > 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

由此可得

$$x(t) * h(t) = (1 - e^{-t})u(t)$$



[例] 求 $2e^{-2t}u(t)*3e^{-t}u(t)$ 卷积积分

解:
$$2e^{-2t}u(t)*3e^{-t}u(t)$$

 $=\int_{-\infty}^{+\infty} 2e^{-2\tau}u(\tau)\cdot 3e^{-(t-\tau)}u(t-\tau)d\tau$
 $=\begin{cases} 6\int_{0}^{t} e^{-2\tau}e^{-(t-\tau)}d\tau & t>0\\ 0 & t<0 \end{cases}$
 $=\begin{cases} 6e^{-t}\int_{0}^{t} e^{-\tau}d\tau & t>0\\ 0 & t<0 \end{cases}$
 $=\epsilon(e^{-t}-e^{-2t})u(t)$
 $=\epsilon(u(t)*e^{\beta t}u(t))=\begin{cases} \frac{1}{\beta-\alpha}(e^{\beta t}-e^{\alpha t})u(t) & \alpha\neq\beta\\ te^{\alpha t}u(t) & \alpha=\beta \end{cases}$



2. 卷积积分的计算

图形方法:
$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$$

图形法计算卷积积分的步骤:

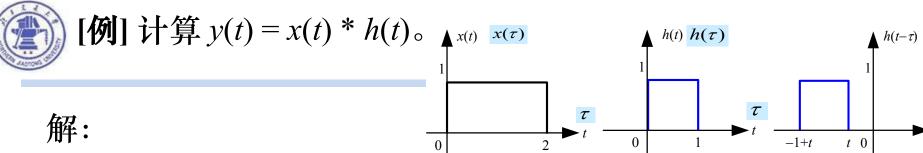
- (1)将x(t)和h(t)中的自变量由t改为 τ ;
- (2)将其中一个信号翻转得 $h(-\tau)$,再平移t得到 $h(t-\tau)$;

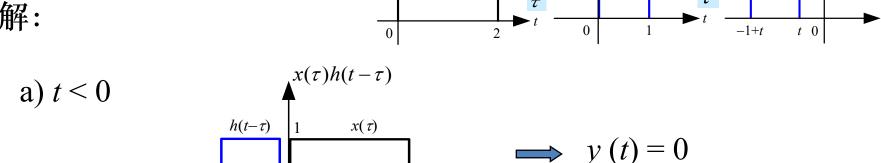
$$h(\tau) \xrightarrow{\text{Bif}} h(-\tau) \xrightarrow{\text{Pi} t} h(-(\tau - t)) = h(t - \tau)$$

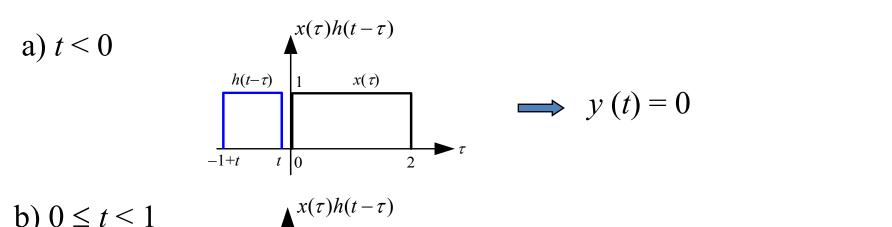
(3) 将x(t) 与 $h(t-\tau)$ 相乘,对乘积后信号进行积分。



(4)不断改变平移量t,分别计算 $x(t) h(t-\tau)$ 的积分。







2

-1+t = 0

$$(x_{t-\tau})^{t-1+t} = 0$$

$$x(\tau)h(t-\tau)$$

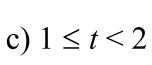
$$y(t) = \int_0^t 1 \times 1 \, d\tau = t$$



 $h(t) h(\tau)$ -1+t























[例] 计算
$$y(t) = x(t) * h(t)$$
。

 $x(\tau)h(t-\tau)$

0 | -1+t

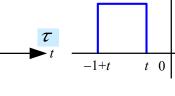
 $x(\tau)h(t-\tau)$

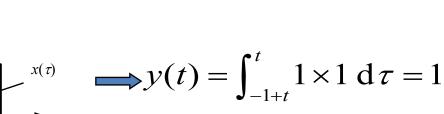
 $x(\tau)$

$$h(t)_{\circ}$$

-1+t 2

 $\implies y(t) = \int_{-1+t}^{2} 1 \times 1 \, d\tau = 3 - t$



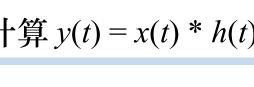






d) $2 \le t < 3$

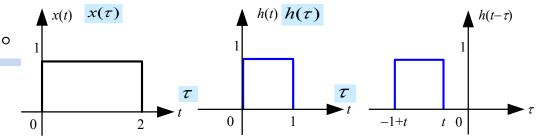




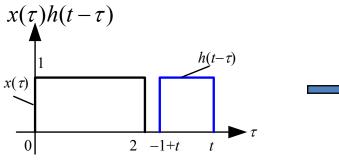


[例] 计算 y(t) = x(t) * h(t)。

解:



e) $3 \le t$

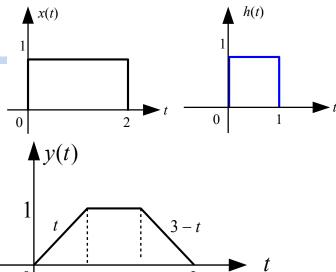


$$\rightarrow y(t) = 0$$



[例] 计算 y(t) = x(t) * h(t)。

解:



综上可知:

两个不等宽矩形脉冲的卷积为一个等腰梯形信号

两个信号的卷积,卷积结果仍为一个信号。该信号的起点等于那两个信号起点之和,终点等于那两个信号的终点之和。



(1) 交換律: $x_1(t) * x_2(t) = x_2(t) * x_1(t)$

(2) 分配律: $[x_1(t) + x_2(t)] * x_3(t) = x_1(t) * x_3(t) + x_2(t) * x_3(t)$

(3) 结合律: $[x_1(t) * x_2(t)] * x_3(t) = x_1(t) * [x_2(t) * x_3(t)]$



※ 等效特性:
$$x_1(t) * x_2(t) = x_1^{(-1)}(t) * x_2'(t) = x_1'(t) * x_2^{(-1)}(t)$$

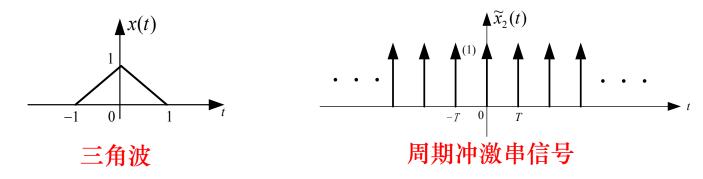
※ 平移特性:
$$x(t) * \delta(t-T) = x(t-T)$$
 若 $x_1(t) * x_2(t) = y(t)$,则 $x_1(t-t_1) * x_2(t-t_2) = y(t-t_1-t_2)$

※ 微分特性:
$$x(t) * \delta'(t) = x'(t)$$

※ 积分特性:
$$x(t)*u(t) = \int_{-\infty}^{t} x(\tau) d\tau = x^{(-1)}(t)$$



[例] 计算三角波 $x_1(t)$ 与周期冲激串信号 $\widetilde{x}_2(t)$ 当T=2和T=1时的卷积。



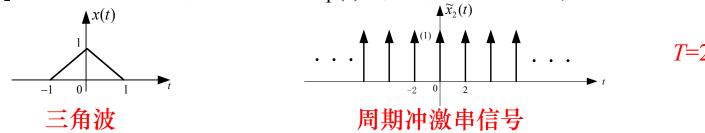
解: 周期冲激串信号 $\tilde{x}_2(t) = \cdots + \delta(t+T) + \delta(t) + \delta(t-T) + \cdots$

利用卷积的平移特性 $x(t) * \delta(t - T) = x(t - T)$

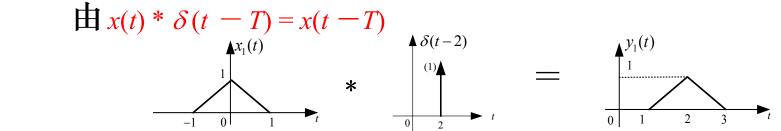
求出三角波分别与 $\tilde{x}_2(t)$ 中各冲激信号的卷积,利用卷积分配律将各个卷积结果相加即可。

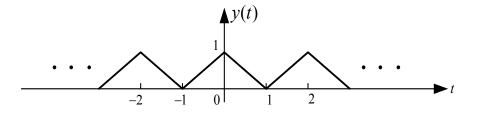


[例] 如下图,计算三角波 $x_1(t)$ 与周期冲激串信号 $\tilde{x}_2(t)$ 的卷积。



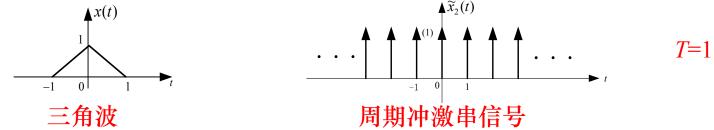
解: T=2时,周期冲激串信号 $\tilde{x}_2(t)=\cdots+\delta(t+2)+\delta(t)+\delta(t-2)+\cdots$



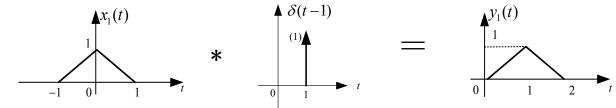


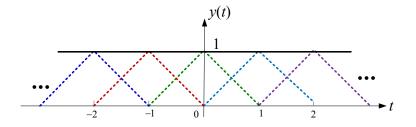


[例] 如下图,计算三角波 $x_1(t)$ 与周期冲激串信号 $\widetilde{x}_2(t)$ 的卷积。



解: T=1时,周期冲激串信号 $\tilde{x}_2(t)=\cdots+\delta(t+1)+\delta(t)+\delta(t-1)+\cdots$

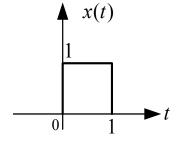


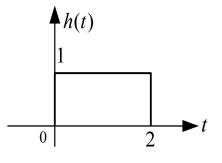


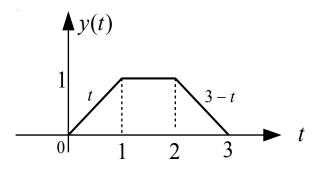


[例] 利用平移特性及u(t) * u(t) = r(t), 计算y(t) = x(t) * h(t)。

解:







$$y(t) = x(t) * h(t) = [u(t) - u(t-1)] * [u(t) - u(t-2)]$$

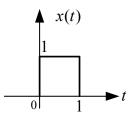
$$= u(t) * u(t) - u(t-1) * u(t) - u(t) * u(t-2) + u(t-1) * u(t-2)$$

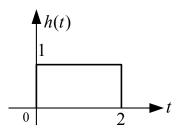
$$= r(t) - r(t-1) - r(t-2) + r(t-3)$$

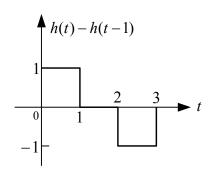


[例] 利用等效特性,计算y(t) = x(t) * h(t)。

解:



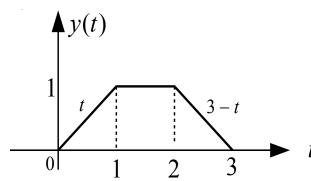




$$x'(t) = \delta(t) - \delta(t-1)$$

$$y'(t)=x'(t) * h(t)=h(t)-h(t-1)$$

$$y(t) = \int_{-\infty}^{t} [h(t) - h(t-1)] dt$$





连续时间LTI系统的零状态响应

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!