

100052205

# 数字信号处理

## Digital Signal Processing

李慧琦 教授

信息与电子学院  
北京理工大学

Tel: +86 (10) 68918239

Email: [huiqili@bit.edu.cn](mailto:huiqili@bit.edu.cn)

## § 5-4 FIR数字滤波器设计

### FIR滤波器设计

- 线性相位FIR特点
- 窗函数法
- 频率采样法



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 概述

IIR滤波器:	FIR滤波器:
幅度特性好 无法实现线性相位，需附加调相网络 需要注意稳定性问题	可具有线性相位特性 可利用快速傅立叶变换

- 由于单位冲激、脉冲响应特点不同，IIR滤波器设计方法不能移植于FIR滤波器的设计。
- 鉴于FIR滤波器可以做到线性相位，可专门讨论线性相位FIR滤波器的设计，因为若对相位响应不感兴趣，可用阶数低很多的IIR滤波实现。



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位的重要性:

- 在图像处理，数据传输和现代通信系统中多要求系统具有线性相位特性。
- 应用实例
  1. 音乐厅系统：不同频率成分的音乐，经过线性相位系统，不同频率成分的时延是一致的，这样组合起来的音乐和舞台上一样。否则不同位置的听众将听到不同的音乐。
  2. 雷达系统：通过比较返回与发射的脉冲信号之间的时间差来确定目标的距离。如果雷达系统的相位非线性的话，回波信号各个频率成分的延迟时间不一样，合成的回波信号与实际的回波信号其起始位置就很有可能不同，这样测算的距离不能真实反应目标与雷达之间的距离了。



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

**线性相位定义：** 系统的相频特性与频率成正比（相频特性是一条直线），信号通过它产生的延迟等于常数。

$$\varphi(\omega) = -\tau\omega$$

相时延：

$$\tau_p = -\frac{\varphi(\omega)}{\omega}$$

群时延：

$$\tau_g = -\frac{d\varphi(\omega)}{d\omega}$$

要求滤波器具有严格的线性相位时， 应有：

$$\tau_p = \tau_g = \tau = \text{constant}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## ➤ 线性相位实数FIR的充要条件 ( $h(n)$ 为实数)

$$H(e^{j\omega}) = H(z)|_{z=e^{j\omega}} = \sum_{n=0}^{N-1} h(n)e^{-j\omega n} = \sum_{n=0}^{N-1} h(n)\cos(\omega n) - j \sum_{n=0}^{N-1} h(n)\sin(\omega n)$$

$$\varphi(\omega) = \arctan\left(\frac{-\sum_{n=0}^{N-1} h(n)\sin(\omega n)}{\sum_{n=0}^{N-1} h(n)\cos(\omega n)}\right) = -\tau\omega \quad \Rightarrow \quad \frac{\sin(\tau\omega)}{\cos(\tau\omega)} = \frac{\sum_{n=0}^{N-1} h(n)\sin(\omega n)}{\sum_{n=0}^{N-1} h(n)\cos(\omega n)}$$

$$\Rightarrow \sum_{n=0}^{N-1} h(n)\sin[(\tau - n)\omega] = 0$$

严格线性相位充要条件 (第一类线性相位滤波器)

$$\tau = (N-1)/2 \quad h(n) = h(N-1-n)$$

工程上只要求具有恒定群时延:  $\varphi(\omega) = \omega_0 - \tau\omega$

$$\text{同理可得} \quad \omega_0 = \pm\pi/2 \quad \tau = (N-1)/2 \quad h(n) = -h(N-1-n)$$

除群时延外, 产生90°相移。 (第二类线性相位滤波器)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## ➤ 线性相位FIR特点

- $h(n)$ 的中心对称性:

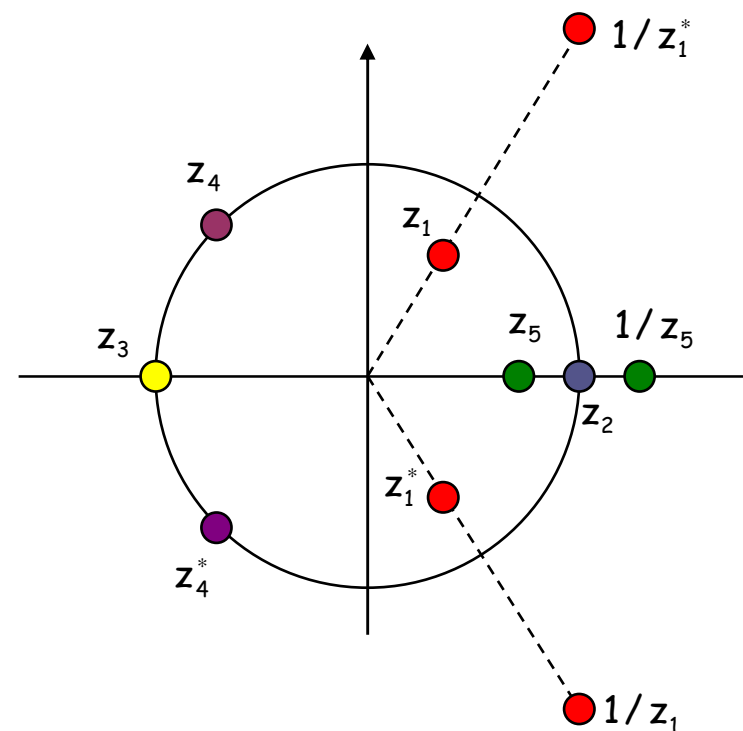
$$h(n) = \pm h(N - n - 1)$$

$h(n)$  为实数, 中心奇偶对称 (与圆周奇偶对称不同)  
对称中心在  $(N-1)/2$

$$\begin{aligned} H(z) &= \sum_{n=0}^{N-1} h(n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{N-1} \pm h(N-1-n)z^{-n} \\ &= \sum_{m=0}^{N-1} \pm h(m)z^{-(N-1-m)} = \pm z^{-(N-1)} \left[ \sum_{m=0}^{N-1} h(m)z^m \right] \\ &= \pm z^{-(N-1)} H(z^{-1}) \end{aligned}$$

- $h(n)$ 的实值性:

$$\begin{aligned} H^*(z) &= \left[ \sum_{n=0}^{N-1} h(n)z^{-n} \right]^* = \sum_{n=0}^{N-1} h(n)(z^*)^{-n} \\ &= H(z^*) \end{aligned}$$



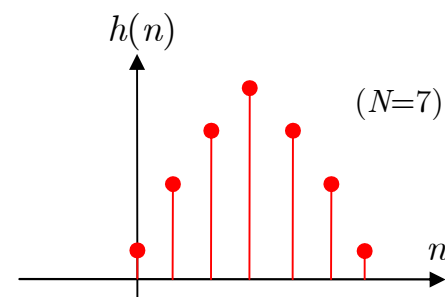
线性相位响应 FIR 系统零点  
必是互为倒数的共轭对



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

Case 1:  $h(n)$  中心偶对称,  $N$  为奇数

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \sum_{n=0}^{N-1} h(n) e^{-j\omega n} \\ &= \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) \left[ e^{-j\omega n} + e^{-j\omega(N-n-1)} \right] + h\left(\frac{N-1}{2}\right) e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} \\ &= e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} \left\{ h\left(\frac{N-1}{2}\right) + \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) \left[ e^{j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} e^{-j\omega n} + e^{j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} e^{-j\omega(N-n-1)} \right] \right\} \\ &= e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} \left\{ h\left(\frac{N-1}{2}\right) + \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) \left[ e^{j\omega\left(\frac{N-1}{2}-n\right)} + e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}-n\right)} \right] \right\} \\ &= e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} \left\{ h\left(\frac{N-1}{2}\right) + \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} 2h(n) \cos\left[\omega\left(\frac{N-1}{2}-n\right)\right] \right\} \end{aligned}$$





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

定义一个  $(N + 1)/2$  点序列  $a(n)$ :

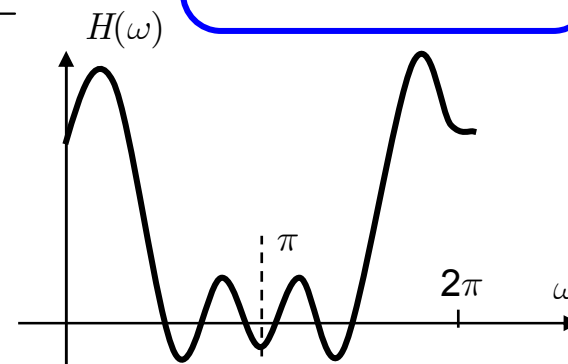
$$a(0) = h\left(\frac{N-1}{2}\right), a(n) = 2h\left(\frac{N-1}{2} - n\right), n = 1, 2, \dots, \frac{N-1}{2}$$

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\omega\left(\frac{N-1}{2}\right)} \left[ \sum_{n=0}^{\frac{N-1}{2}} a(n) \cos[\omega n] \right]$$

$$\Rightarrow \begin{cases} H(\omega) = \sum_{n=0}^{\frac{N-1}{2}} a(n) \cos[\omega n] \\ \phi(\omega) = -\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega \end{cases}$$

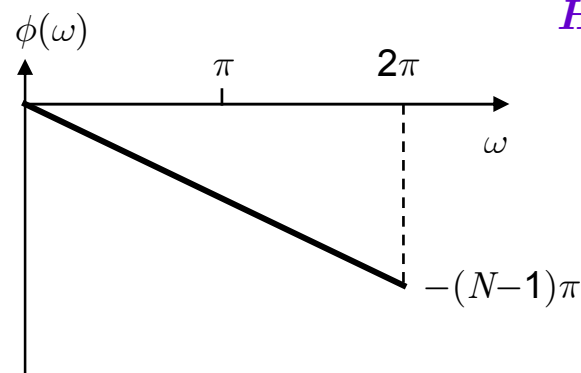
利用上式可由  $h(n)$  得到滤波器  
频率响应

这里  $H(\omega)$  并不是  
幅频响应, 其值  
可正可负



$$H(\omega) = H(2\pi - \omega)$$

0,  $\pi$ ,  $2\pi$  偶对称

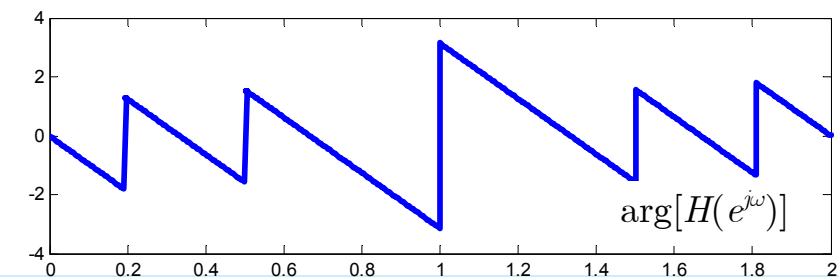
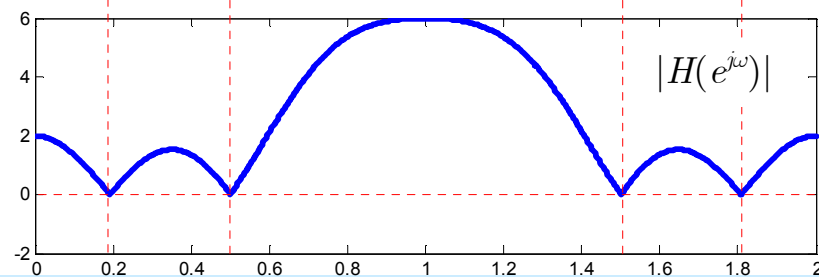
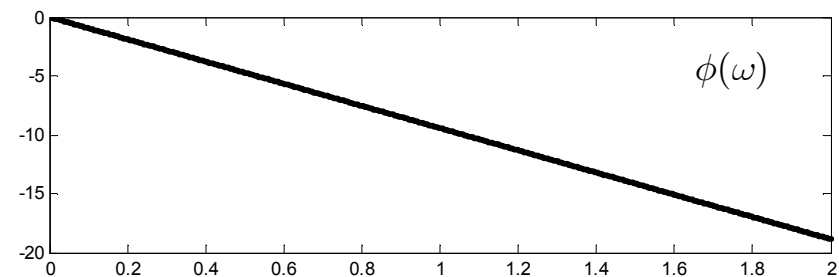
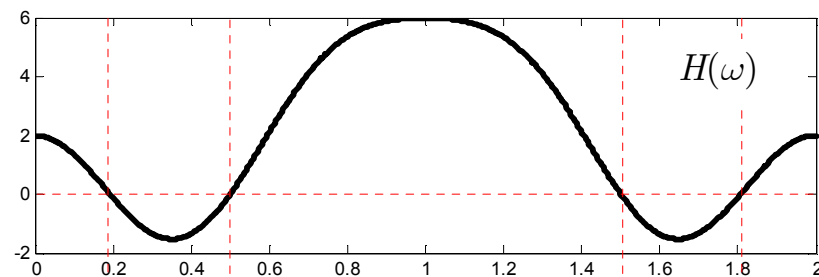
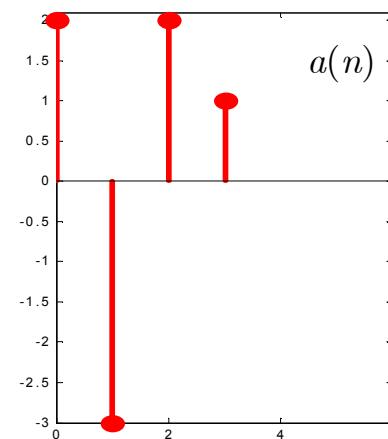
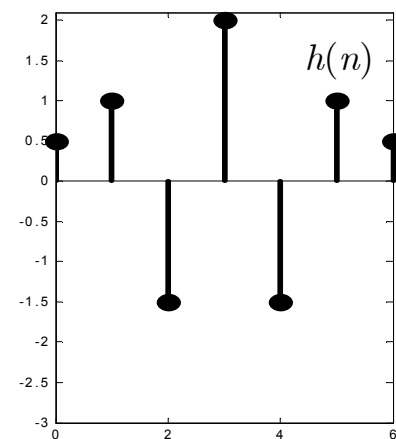


线性相位FIR滤波器



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

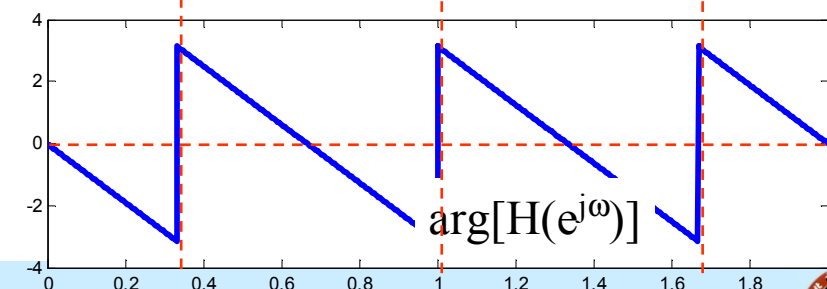
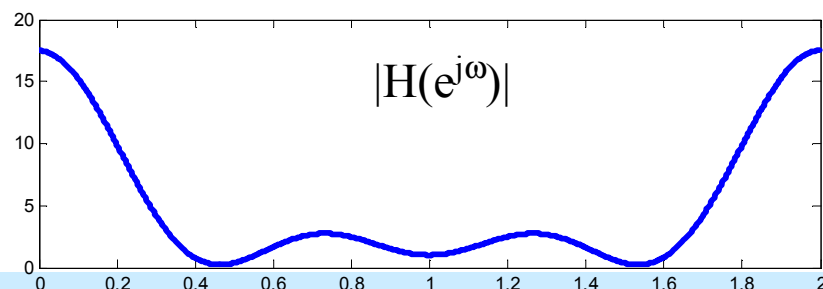
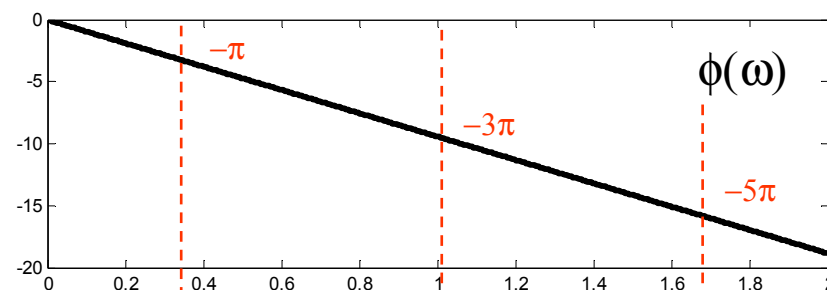
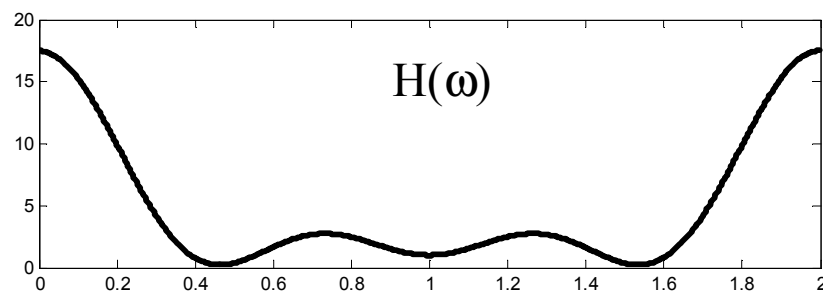
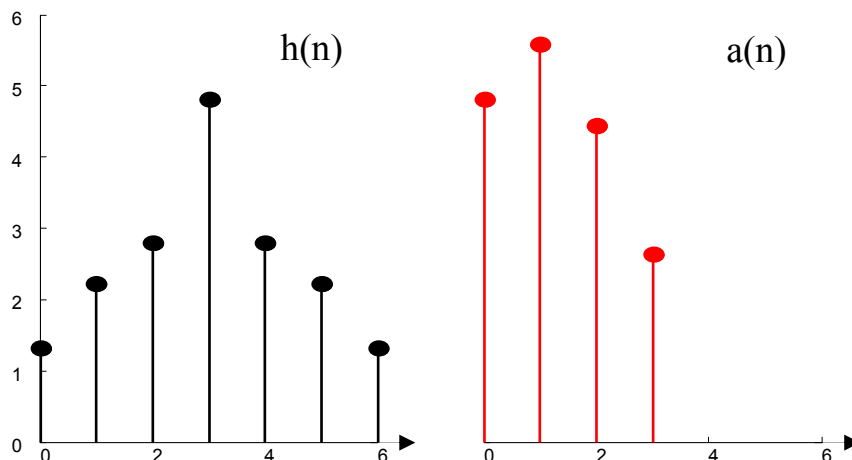
## AN EXAMPLE



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 特点

- 幅频响应：可实现低通、高通、带通带阻四种选频特性
- 相频响应：线性相位响应： $-\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega$



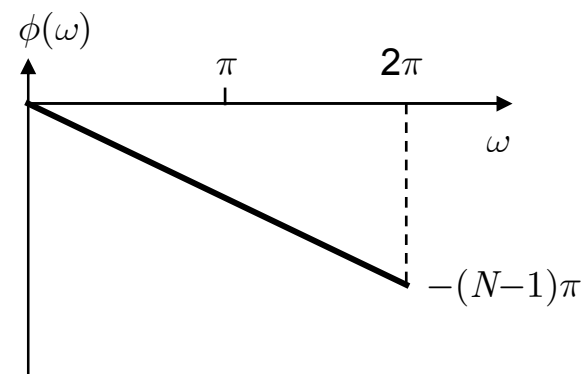
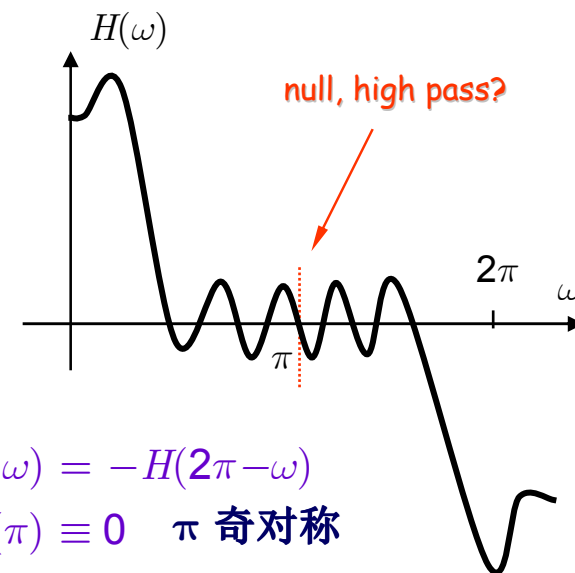
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

Case 2:  $h(n)$  中心偶对称,  $N$  为偶数

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \sum_{n=0}^{N-1} h(n) \left[ e^{-j\omega n} + e^{-j\omega(N-1-n)} \right] \\ &= e^{-j\omega \left( \frac{N-1}{2} \right)} \sum_{n=0}^{N-1} h(n) \left[ e^{j\omega \left( \frac{N-1}{2} - n \right)} + e^{-j\omega \left( \frac{N-1}{2} - n \right)} \right] \\ &= e^{-j\omega \left( \frac{N-1}{2} \right)} \sum_{n=0}^{N-1} 2h(n) \cos \left[ \omega \left( \frac{N}{2} - n - \frac{1}{2} \right) \right] \end{aligned}$$

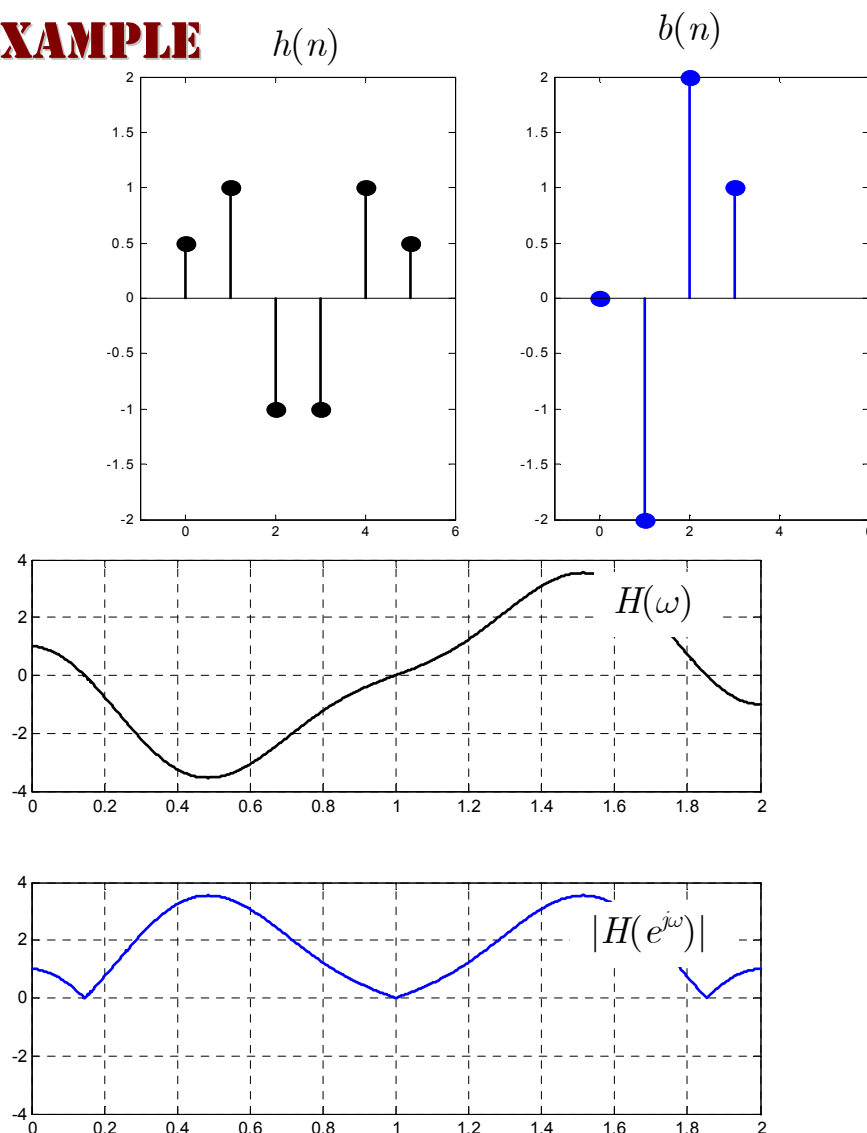
定义一个  $(N/2 + 1)$  点序列  $b(n)$ :

$$\begin{aligned} b(0) &= 0, b(n) = 2h \left( \frac{N}{2} - n \right), n = 1, 2, \dots, \frac{N}{2} \\ H(e^{j\omega}) &= e^{\underbrace{-j\omega \left( \frac{N-1}{2} \right)}_{\phi(\omega)}} \underbrace{\sum_{n=0}^{\frac{N}{2}} b(n) \cos \left[ \omega \left( n - \frac{1}{2} \right) \right]}_{H(\omega)} \end{aligned}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## AN EXAMPLE



## 特点

- 幅频响应：不可实现高通、带阻两种选频特性
- 相频响应：线性相位响应： $-\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

Case 3:  $h(n)$  中心奇对称,  $N$  为奇数 (中间项恒为零)

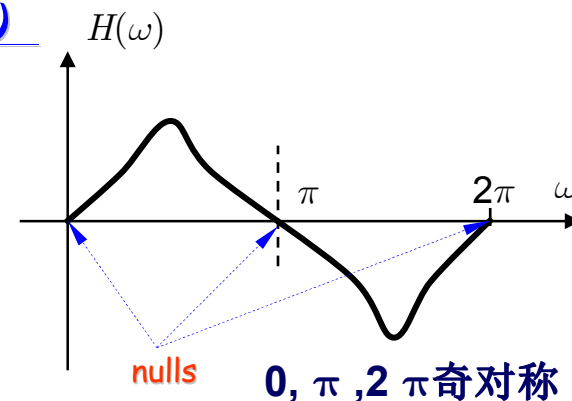
$$H(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-3} h(n) \left[ e^{-j\omega n} - e^{-j\omega(N-1-n)} \right]$$

$$= e^{j\left(\frac{\pi}{2} - \frac{N-1}{2}\omega\right)} \left\{ \sum_{n=0}^{N-3} 2h(n) \sin \left[ \omega \left( \frac{N-1}{2} - n \right) \right] \right\}$$

定义一个  $(N+1)/2$  点序列  $c(n)$ :

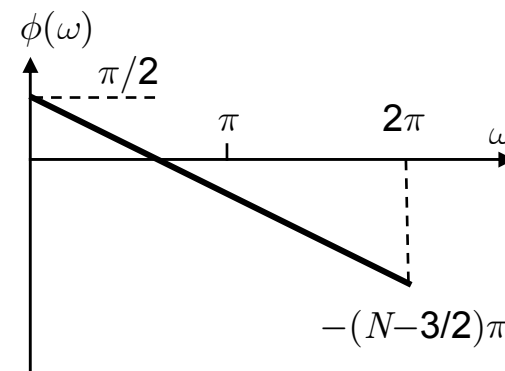
$$c(0) = 0, c(n) = 2h\left(\frac{N-1}{2} - n\right), n = 1, 2, \dots, \frac{N-1}{2}$$

$$H(e^{j\omega}) = e^{j\left(\frac{\pi}{2} - \frac{N-1}{2}\omega\right)} \underbrace{\left\{ \sum_{n=0}^{N-1} c(n) \sin[\omega n] \right\}}_{H(\omega)}$$

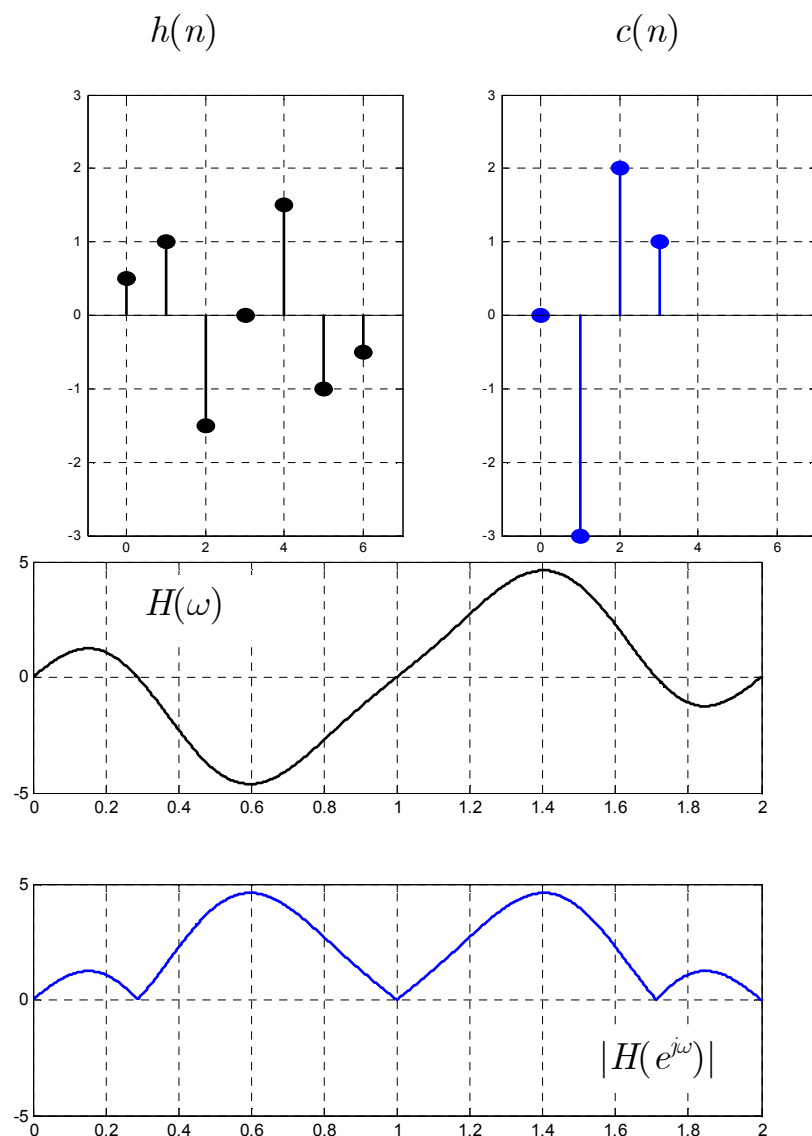


$$H(\omega) = -H(2\pi - \omega)$$

$$H(0) = H(\pi) = H(2\pi) \equiv 0$$

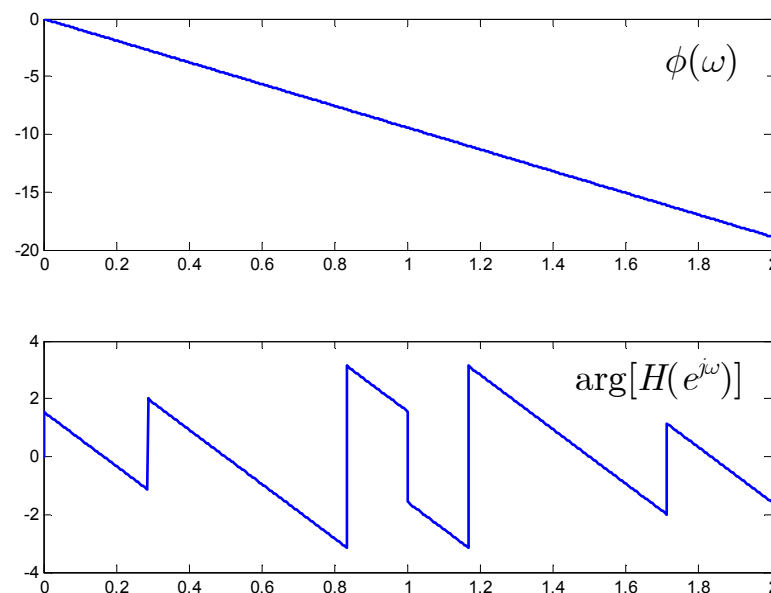


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



## 特点

- 幅频响应：只可实现带通选频特性
- 相频响应：线性相位响应： $\frac{\pi}{2} - \left(\frac{N-1}{2}\right)\omega$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

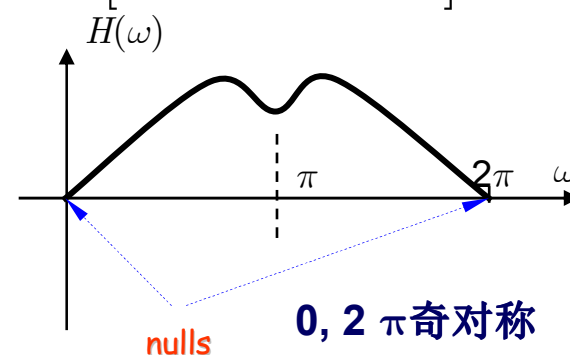
## Case 4: $h(n)$ 中心奇对称, $N$ 为偶数

$$H(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-1} h(n) \left[ e^{-j\omega n} - e^{-j\omega(N-1-n)} \right] = e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \sum_{n=0}^{N-1} h(n) 2j \sin \left[ \left( \frac{N}{2} - n - \frac{1}{2} \right) \omega \right]$$

定义一个  $N/2 + 1$  点序列  $d(n)$ :

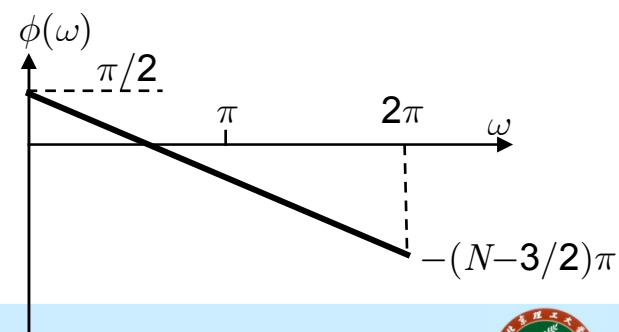
$$d(0) = 0, d(n) = 2h\left(\frac{N}{2} - n\right), n = 1, 2, \dots, \frac{N}{2}$$

$$H(e^{j\omega}) = e^{j\left(\frac{\pi}{2} \frac{N-1}{2} \omega\right)} \underbrace{\left\{ \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}} d(n) \sin \left[ \omega \left( n - \frac{1}{2} \right) \right] \right\}}_{H(\omega)}$$



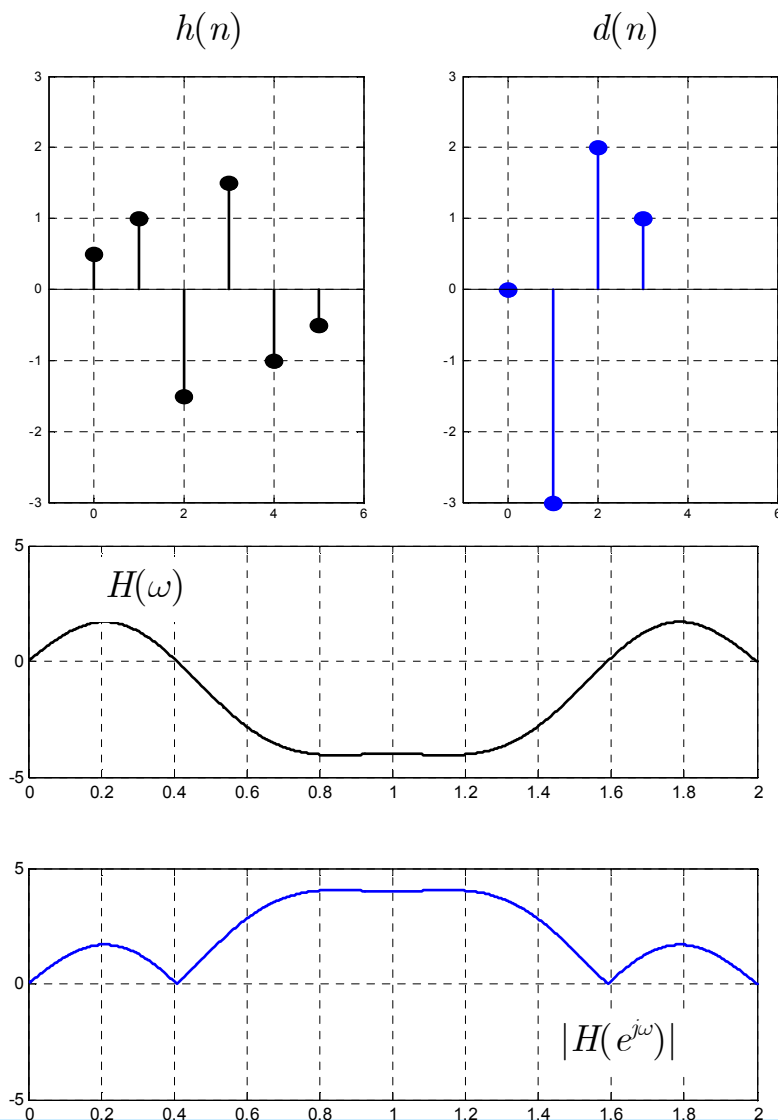
$$H(\omega) = H(2\pi - \omega)$$

$$H(0) = H(2\pi) \equiv 0$$



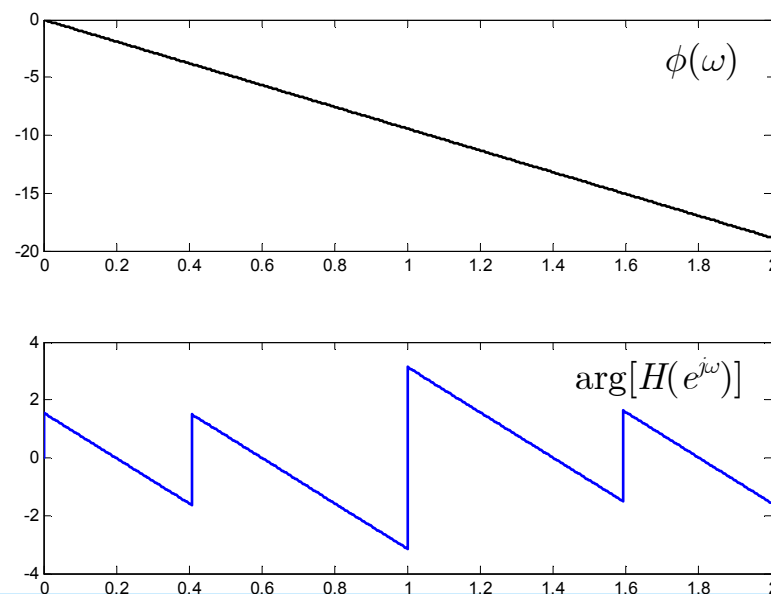


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



## 特点

- 幅频响应：不可实现低通、带阻选频特性
- 相频响应：线性相位响应： $\frac{\pi}{2} - \left(\frac{N-1}{2}\right)\omega$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位FIR滤波器的四种情况

① 时域:

$$h(n) = \pm h(N - n - 1)$$

② 频域:

$$H(e^{j\omega}) = H(\omega) e^{j\left(\frac{L}{2}\pi - \frac{N-1}{2}\omega\right)}$$

$$H(z) = (-1)^L z^{-(N-1)} H(z^{-1})$$

—  $H(\omega)$  为实函数

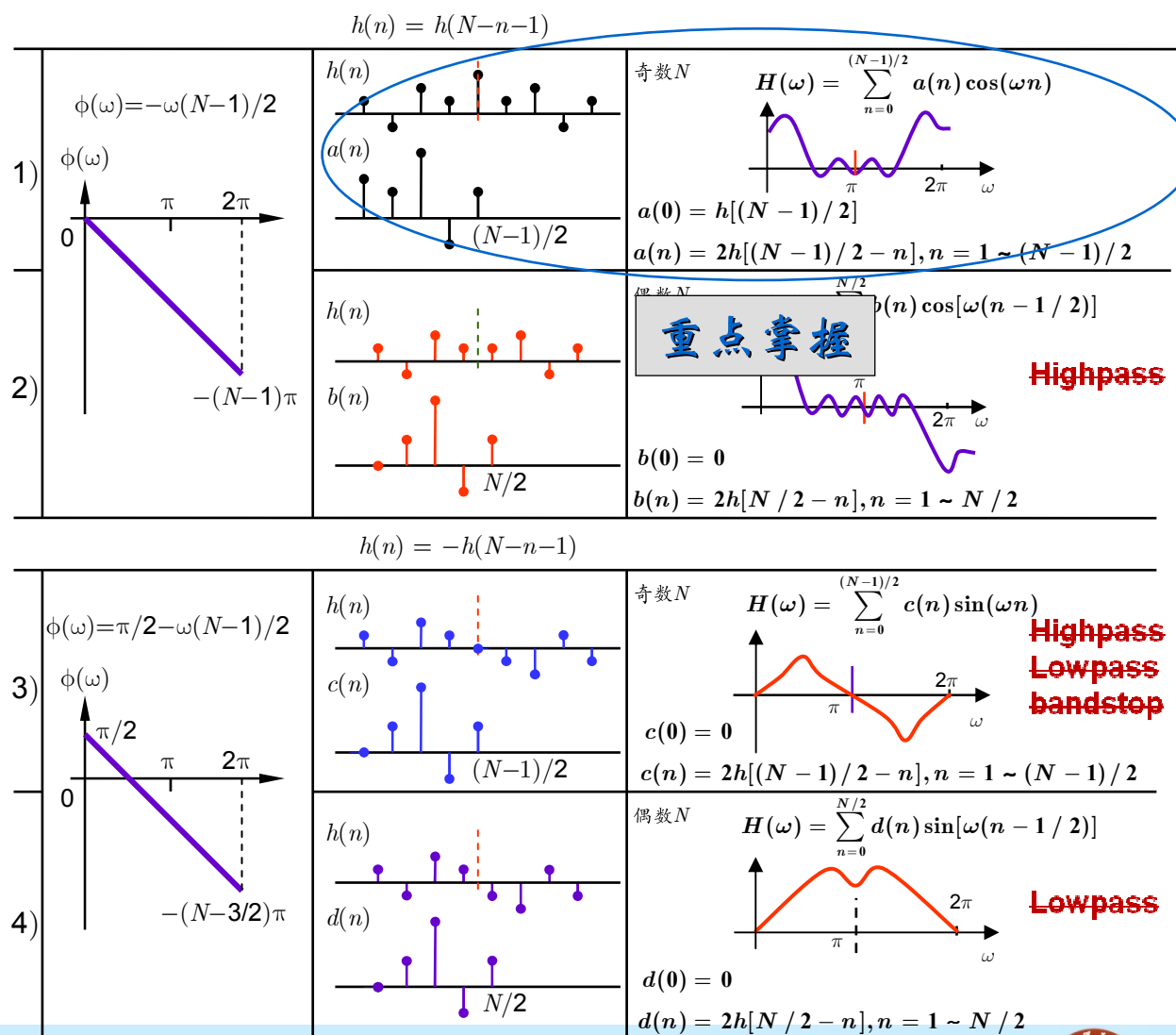
—  $h(n)$  偶对称:  $L = 0$

—  $h(n)$  奇对称:  $L = 1$

③ 零点:

成倒数、共轭对出现

线性相位FIR数字滤波器特点



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

类型	$h(n)$	$Hg(\omega)$
1	$h(n)=h(N-1-n)$ , $N$ 为奇数	$Hg(\omega)$ 关于 $\omega=0$ 、 $\pi$ 、 $2\pi$ 偶对称
2	$h(n)=h(N-1-n)$ , $N$ 为偶数	$Hg(\omega)$ 关于 $\omega=0$ 、 $2\pi$ 偶对称, 关于 $\omega=\pi$ 奇对称
3	$h(n)=-h(N-1-n)$ , $N$ 为奇数	$Hg(\omega)$ 关于 $\omega=0$ 、 $\pi$ 、 $2\pi$ 奇对称
4	$h(n)=-h(N-1-n)$ , $N$ 为偶数	$Hg(\omega)$ 关于 $\omega=0$ 、 $2\pi$ 奇对称, 关于 $\omega=\pi$ 偶对称

实际使用时, 一般来说,

1 适合构成低通、高通、带通、带阻滤波器; (重点掌握)

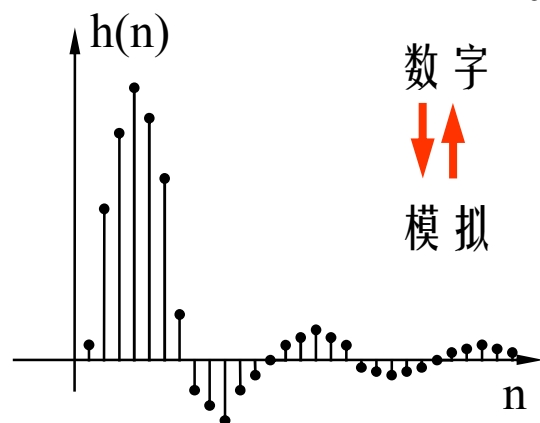
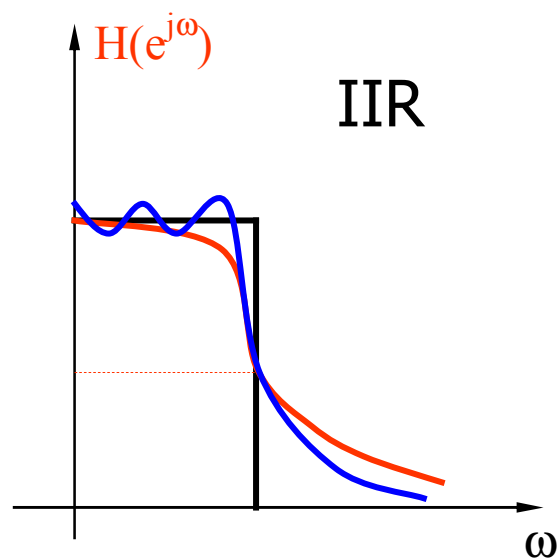
2 适合构成低通、带通滤波器;

3 适合构成带通滤波器;

4 适合构成高通、带通滤波器。



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

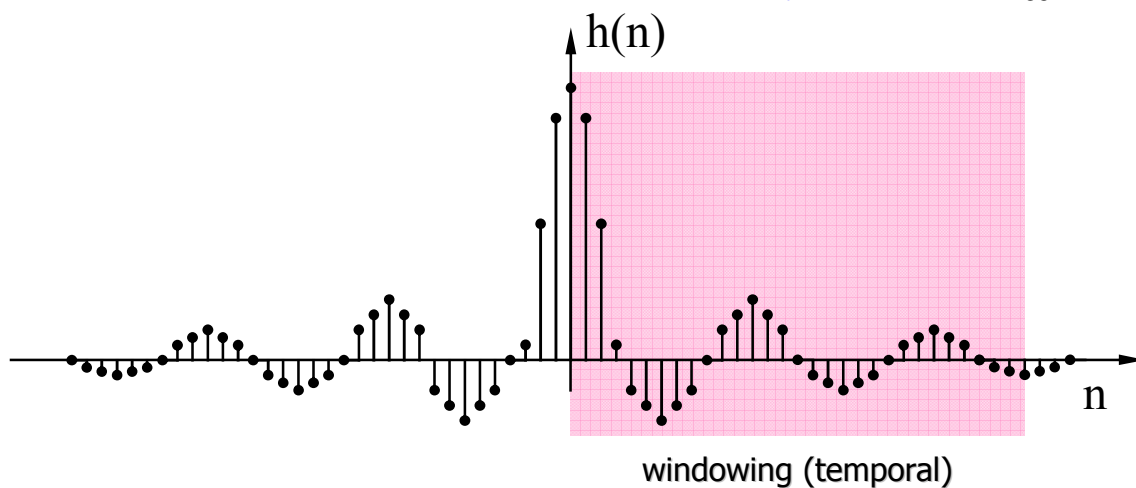
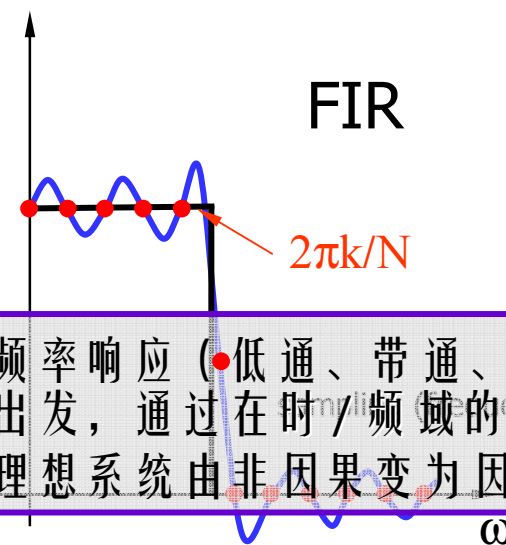


数字  
↓↑  
模拟



strategy

从理想频率响应（低通、带通、高通及带阻）出发，通过在时/频域的合理舍弃，将理想系统由非因果变为因果！！



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## FIR数字滤波器的设计

- 需要掌握低通、带通、带阻、高通四种选频特性FIR滤波器的设计
- 若要求FIR数字滤波器具有线性相位响应，只考虑第一种情形，即  $h(n)$  为奇点数中心偶对称
- 需要掌握下述两种方法
- **窗函数方法 (Windowing Method)**：在满足线性相位响应前提下，在时域舍弃一些不可实现的要求
- **频率采样方法 (Frequency-Sampling Method)** 在满足线性相位响应前提下，在频域舍弃一些不可实现的要求



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## ➤窗函数方法: Windows

### 设计原理:

窗函数法设计 *FIR* 数字滤波器在时域进行:

设计  $H(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-1} h(n)e^{-j\omega n}$  逼近理想滤波器  $H_d(e^{j\omega})$

$$h_d(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega$$

理想滤波器非因果,  $h_d(n)$ 无限长

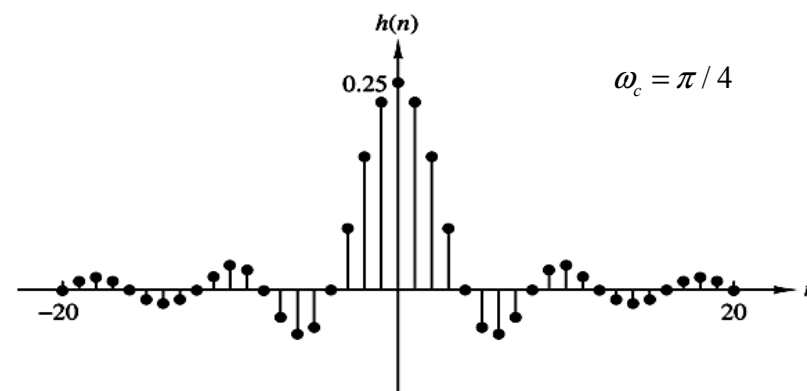


Figure 10.1.1 Unit sample response of an ideal lowpass filter.

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 解决方法

1. 用有限项和逼近无限项和，有限长序列逼近无限长序列  $h_d(n)$ 。
2. 将有限长的  $h_d(n)$  进行  $(N-1)/2$  的有限延时，从而由非因果系统得到了因果系统。

用有限长的  $h(n)$  来逼近无限长非因果的  $h_d(n)$

$$\text{截断: } h(n) = \begin{cases} h_d(n) & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

$$h(n) = h_d(n)w(n) \quad w(n): \text{窗函数}$$



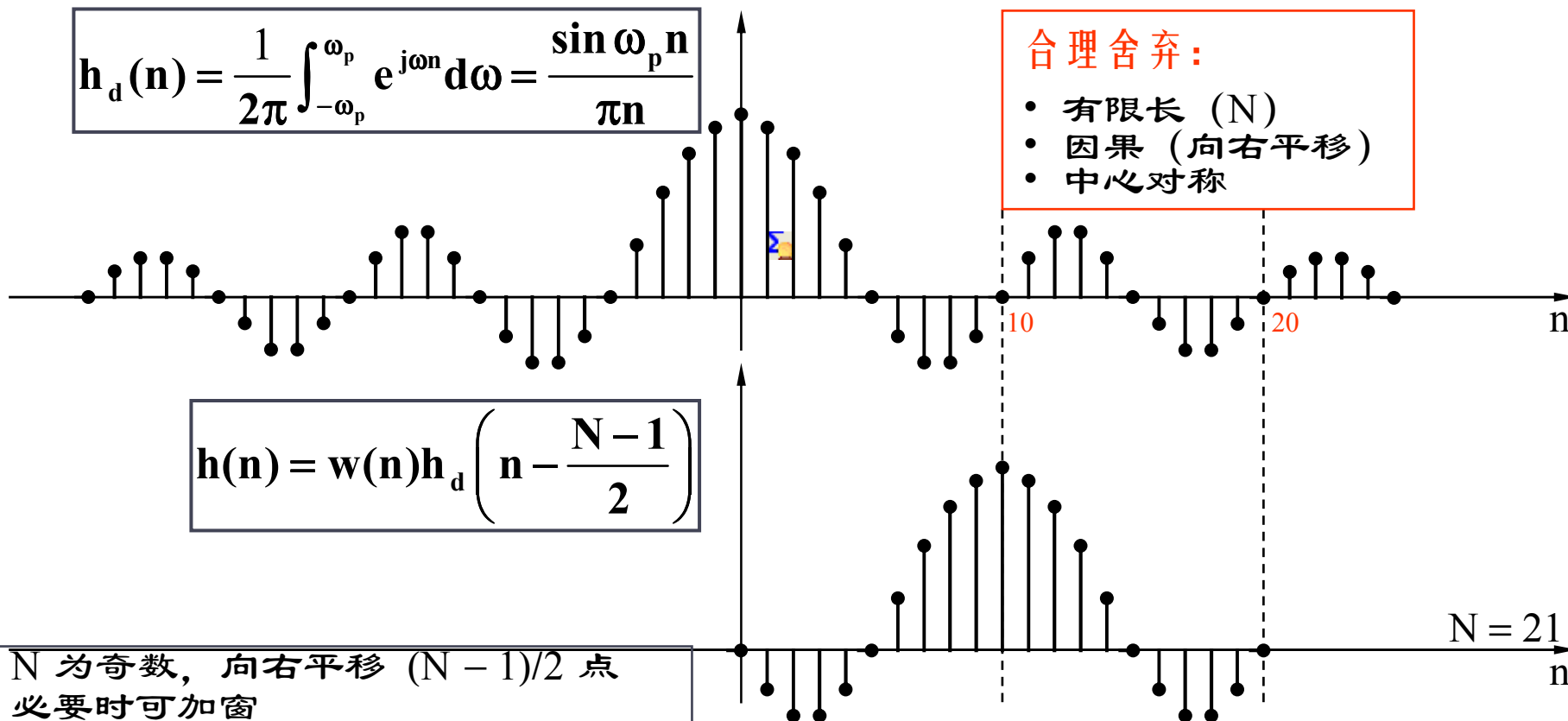
$$H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1, & 0 \leq \omega \leq \omega_p, 2\pi - \omega_p \leq \omega \leq 2\pi \\ 0, & \omega_p < \omega < 2\pi - \omega_p \end{cases}$$



$$h_d(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\omega_p}^{\omega_p} e^{j\omega n} d\omega = \frac{\sin \omega_p n}{\pi n}$$

合理舍弃：

- 有限长 (N)
- 因果 (向右平移)
- 中心对称



$$h(n) = w(n) h_d\left(n - \frac{N-1}{2}\right)$$

- N 为奇数，向右平移  $(N-1)/2$  点
- 必要时可加窗
- 中心偶对称 (第一种线性相响情形)

EXAMPLE：截止频率为  $\omega_p$  的线性相位 N 阶低通滤波器



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

1. 截止频率为 $\omega_c$ 理想低通滤波器

$$H_d'(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1 & |\omega| \leq \omega_c \\ 0 & \omega_c \leq |\omega| < \pi \end{cases} \quad h_d'(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\omega_c}^{\omega_c} e^{j\omega n} d\omega = \frac{\sin \omega_c n}{\pi n}$$

2.  $h_d'(n)$ 进行 $(N-1)/2$ 的有限时延:

$$\begin{aligned} H_d(e^{j\omega}) &= \begin{cases} 1 e^{-j\omega \frac{N-1}{2}} & |\omega| \leq \omega_c \\ 0 & \omega_c \leq |\omega| < \pi \end{cases} \\ h_d(n) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\omega_c}^{\omega_c} e^{-j\omega \frac{N-1}{2}} e^{j\omega n} d\omega \\ &= \frac{\omega_c}{\pi} \frac{\sin \left[ \omega_c \left( n - \frac{N-1}{2} \right) \right]}{\omega_c \left( n - \frac{N-1}{2} \right)} \end{aligned}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

3. 取矩形窗截断：

$$w(n) = R_N(n) = \begin{cases} 1 & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

线性相位约束：

$$\alpha = \frac{N-1}{2}$$

$$\Rightarrow h(n) = \begin{cases} h_d(n)w(n) = \begin{cases} h_d(n) & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{其他} \end{cases} \\ \alpha = \frac{N-1}{2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow h(n) = \begin{cases} \frac{\omega_c}{\pi} \frac{\sin[\omega_c(n-\alpha)]}{\omega_c(n-\alpha)} & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

$$\because h_d(n)=h_d(N-1-n), R_N(n)=R_N(N-1-n) \quad \therefore h(n)=h(N-1-n)$$

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

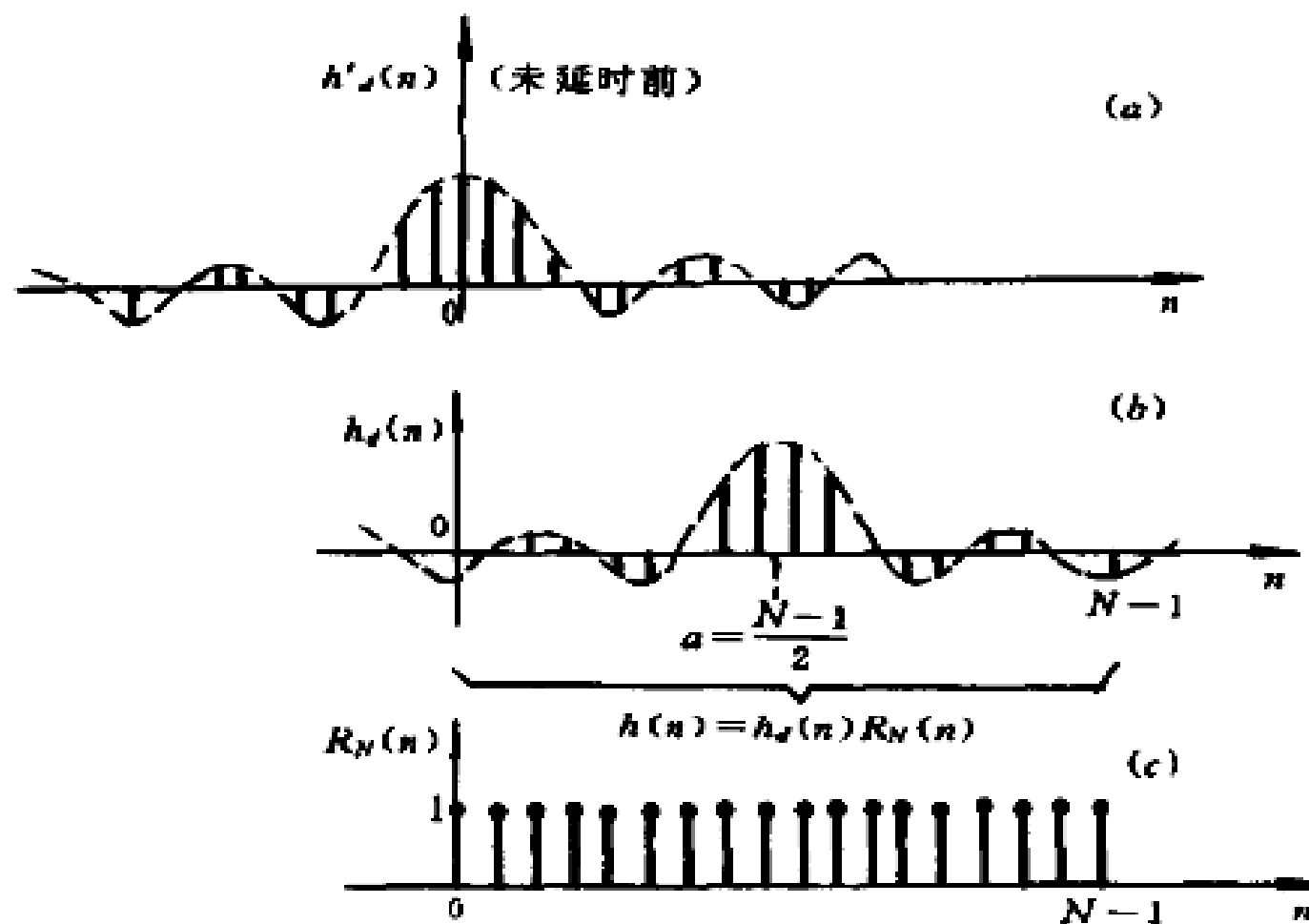


图 5-61 理想单位取样响应的直接截取

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 矩形窗截断影响

时域相乘，频域相卷。求  $h(n)$  的频率特性：

$$H(e^{j\omega}) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\theta}) W(e^{j(\omega-\theta)}) d\theta$$

$$W(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-1} w(n) e^{-j\omega n}$$

对矩形窗：

$$W_R(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-1} e^{-j\omega n} = \frac{1 - e^{-j\omega N}}{1 - e^{-j\omega}} = e^{-j\omega(N-1)/2} \frac{\sin(\omega N/2)}{\sin(\omega/2)}$$

$$W_R(e^{j\omega}) = W_R(\omega) e^{-j\omega(N-1)/2}$$

$$W_R(\omega) = \frac{\sin(\omega N/2)}{\sin(\omega/2)}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

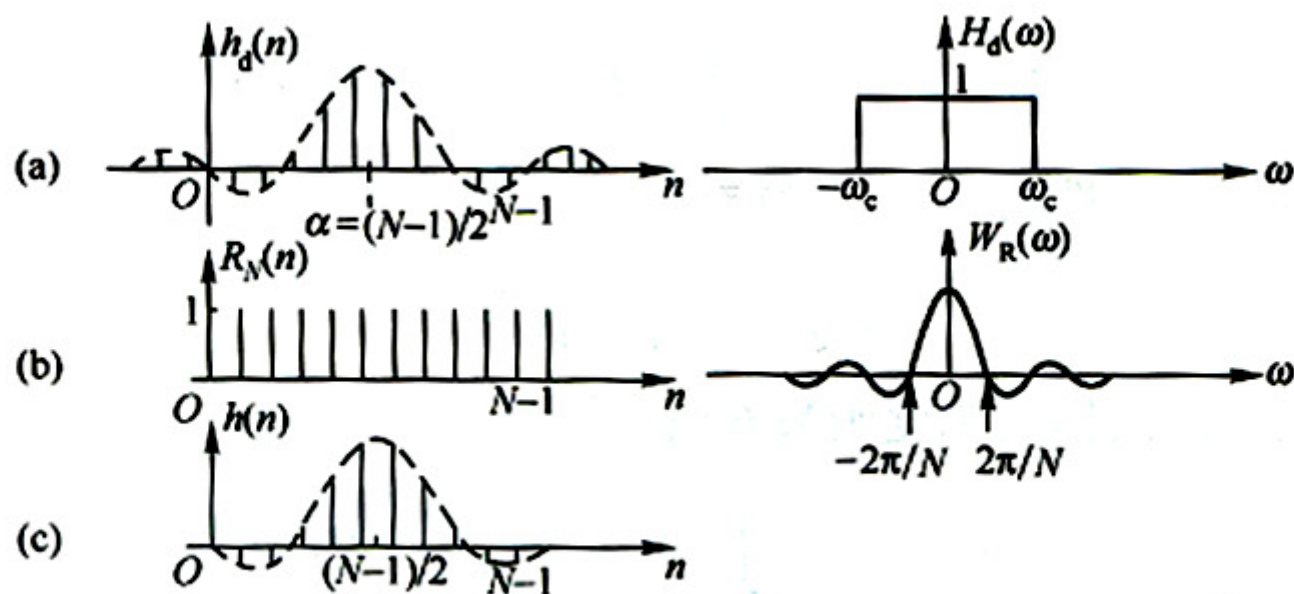


图 7.9 理想矩形幅频特性的  $h_d(n)$  和  $H_d(\omega)$  以及矩形窗函数序列的  $w(n) = R_N(n)$  及  $W_R(\omega)$

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\because H_d(e^{j\omega}) = H_d(\omega) e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega}$$

$$\text{幅度函数: } H_d(\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| \leq \omega_c \\ 0 & \omega_c \leq |\omega| \leq \pi \end{cases}$$

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\theta}) W(e^{j(\omega-\theta)}) d\theta \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(\theta) e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\theta} W_R(\omega - \theta) e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)(\omega-\theta)} d\theta \\ &= e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(\theta) W_R(\omega - \theta) d\theta \end{aligned}$$

$$\text{令: } H(e^{j\omega}) = H(\omega) e^{-j\theta(\omega)} = H(\omega) e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} H(\omega) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(\theta) W_R(\omega - \theta) d\theta \\ \theta(\omega) = \left(\frac{N-1}{2}\right)\omega \end{cases}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

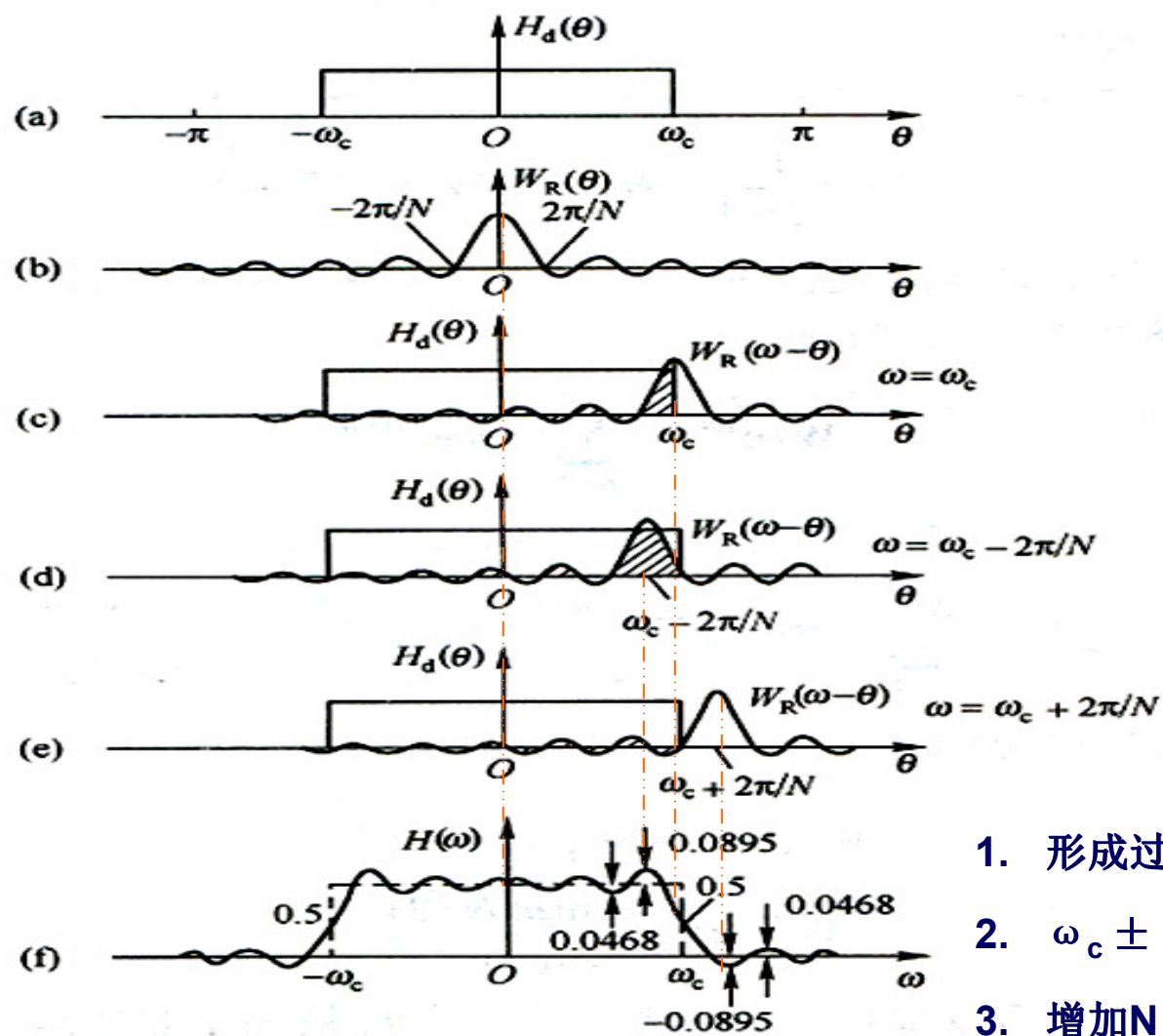


图 7.10 矩形窗的卷积过程

1. 形成过渡带，宽度  $4\pi/N$ .
2.  $\omega_c \pm 2\pi/N$  处出现最大肩峰值。
3. 增加  $N$ ，减少过渡带宽度，不能改变肩峰值，Gibbs现象。

## 常用的窗函数

1. 矩形窗 肩峰**8.95%**，阻带最小衰减**-21dB**.
2. 三角形窗 (Bartlett Window)  
(巴特利特窗)
3. 汉宁窗 (Hanning Window)  
(余弦平方窗，升余弦窗)
4. 海明窗 (Hamming Window)  
(改进的升余弦窗)
5. 布拉克曼窗 (Blackman Window)  
(二阶升余弦窗)
6. 凯泽窗 (Kaiser Window)





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

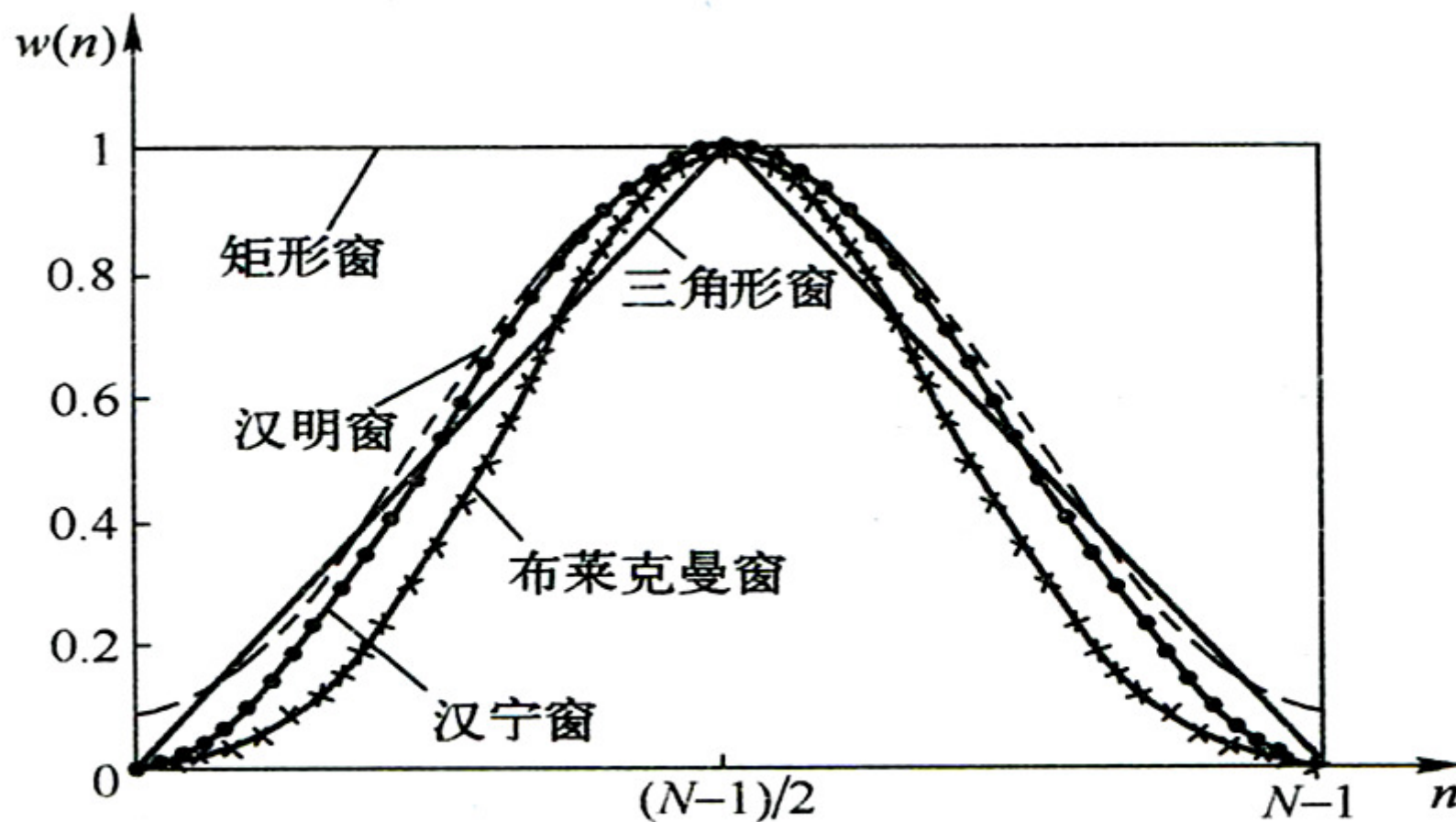


图 7.11 五种常用的窗函数

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

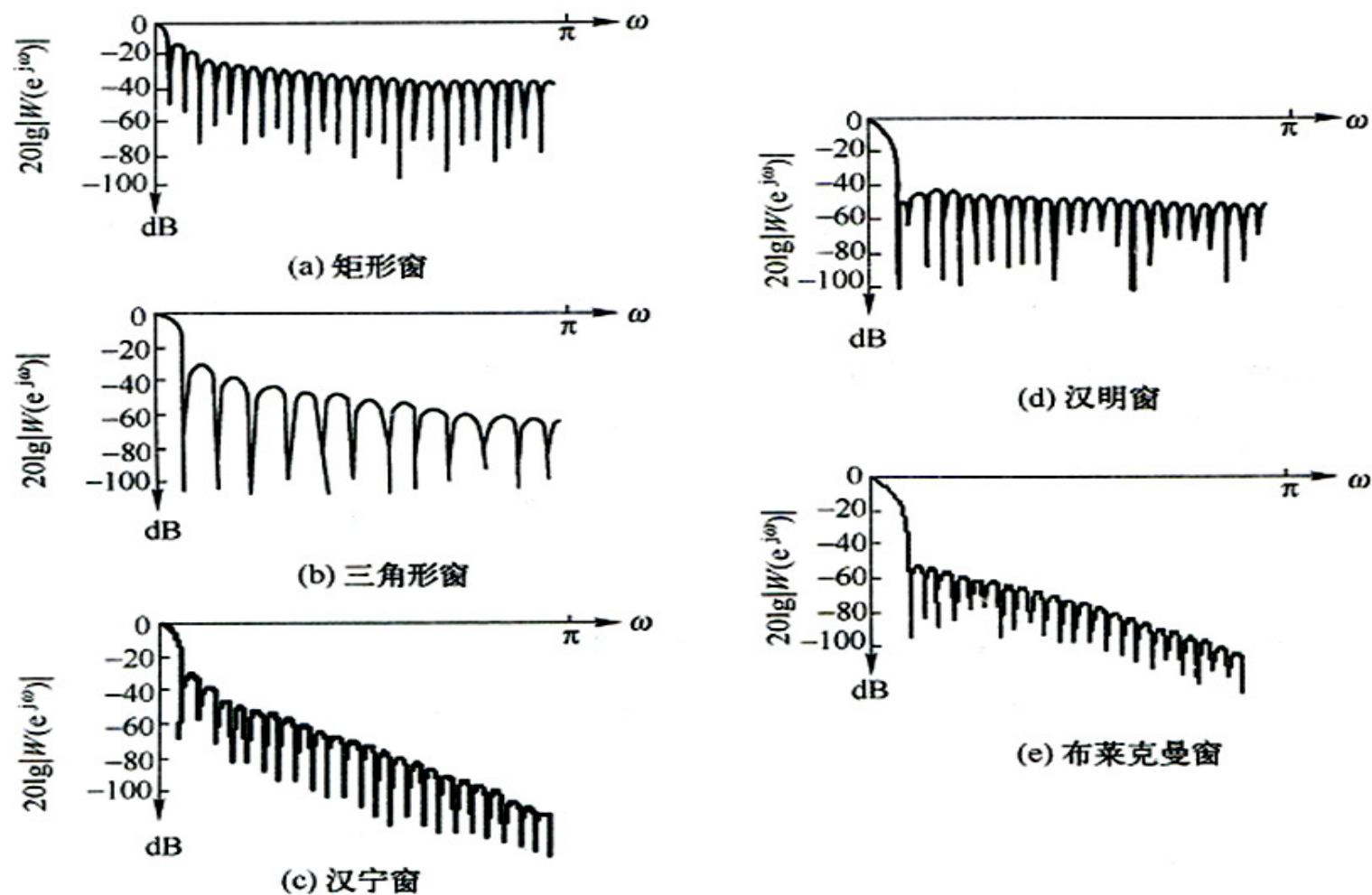


图 7.12 图 7.11 的各种窗函数的傅里叶变换 ( $N = 51$ )

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

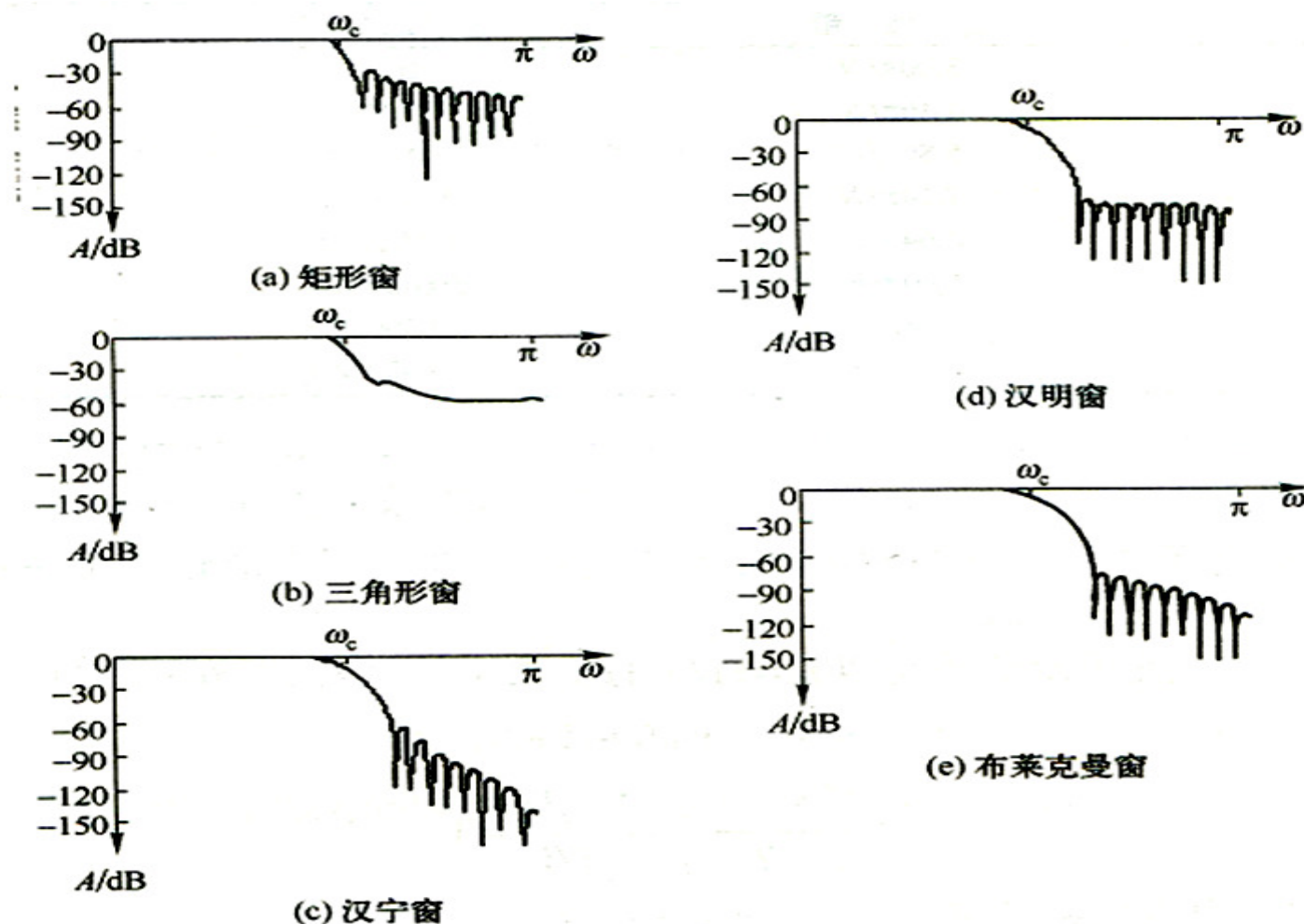


图 7.13 理想低通滤波器加窗后的幅度响应 ( $N = 51$ ),  $A = 20\lg|H(\omega)/H(0)|$

# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

表 7.3 6 种窗函数的基本参数比较

窗 函 数	窗谱性能指标		加窗后滤波器性能指标	
	旁瓣峰值 (dB)	主瓣宽度 $2\pi/N$	过渡带宽 $\Delta\omega / (2\pi/N)$	阻带最小衰减 (dB)
矩形窗	-13	2	0.9	-21
三角形窗	-25	4	2.1	-25
汉宁窗	-31	4	3.1	-44
汉明窗	-41	4	3.3	-53
布莱克曼窗	-57	6	5.5	-74
凯泽窗 ( $\beta = 7.865$ )	-57		5	-80



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 窗函数法的设计步骤

- 步骤一：根据给定指标确定理想低通数字滤波器的截止频率，以及相应的理想频率响应  $H_d(e^{j\omega})$ ，其相位响应为零；

- 步骤二：根据下式计算理想低通系统的单位脉冲响应序列  $h_d(n)$ ：

$$h_d(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega$$

- 步骤三：确定滤波器阶数  $N$ ，将  $h_d(n)$  向右平移  $(N-1)/2$ ，加窗得到  $h(n)$ ：

$$h(n) = w(n)h_d[n - (N-1)/2]$$

这样，实际频率响应为

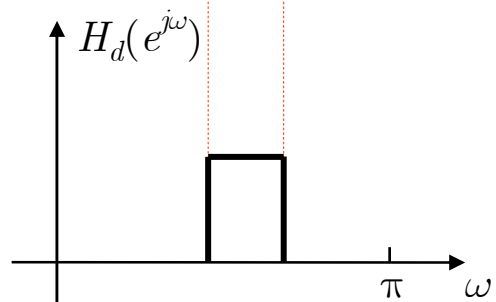
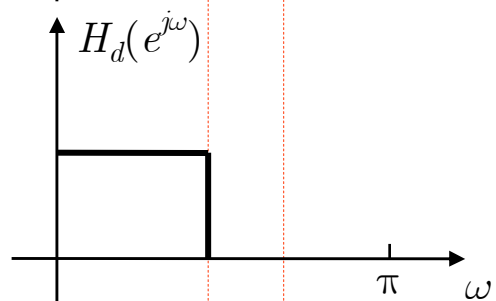
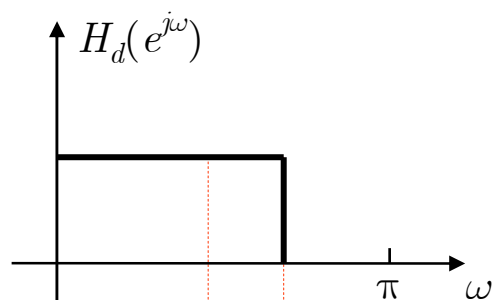
$$H(e^{j\omega}) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H_d(e^{j\theta}) W[e^{j(\omega-\theta)}] d\theta$$

- 步骤四：检验结果，如果不满足指标要求，则返回步骤三，重新选择窗长或窗形进行设计，直到满足要求为止

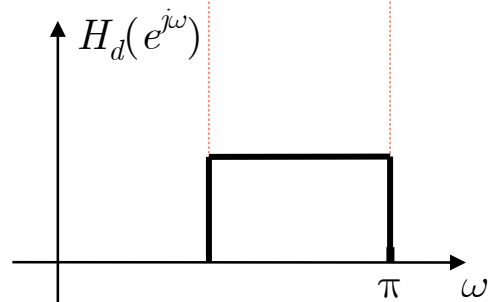
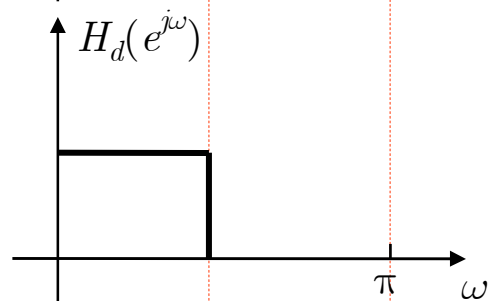
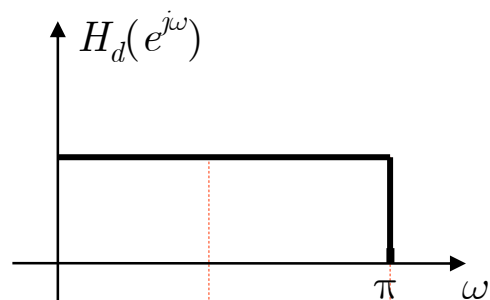


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

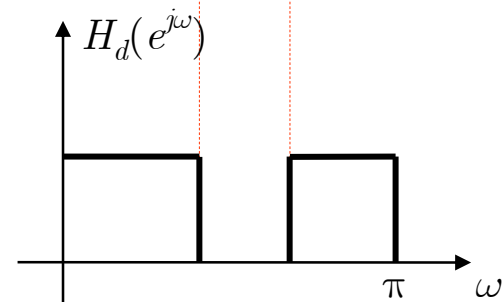
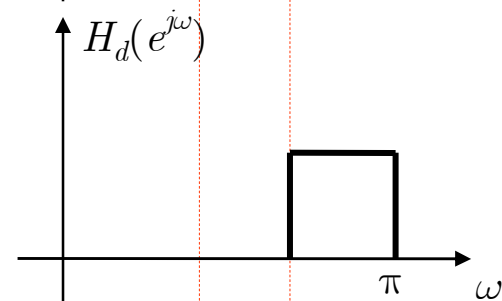
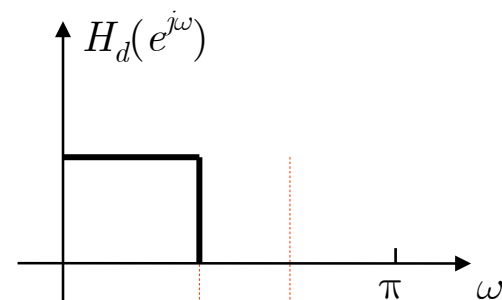
## 低通到高通、带通、带阻



带通



高通



带阻

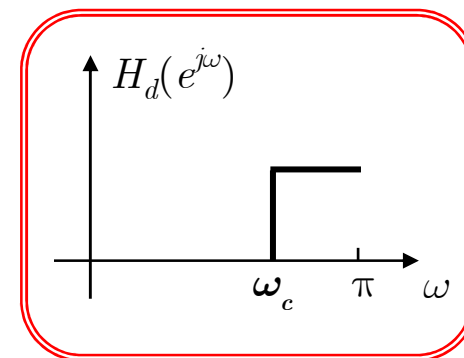


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位FIR高通滤波器的设计公式

— 理想高通的频响:

$$H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} e^{-j\omega\alpha} & \omega_c \leq |\omega| \leq \pi \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad \alpha = \frac{N-1}{2}$$



其单位抽样响应:

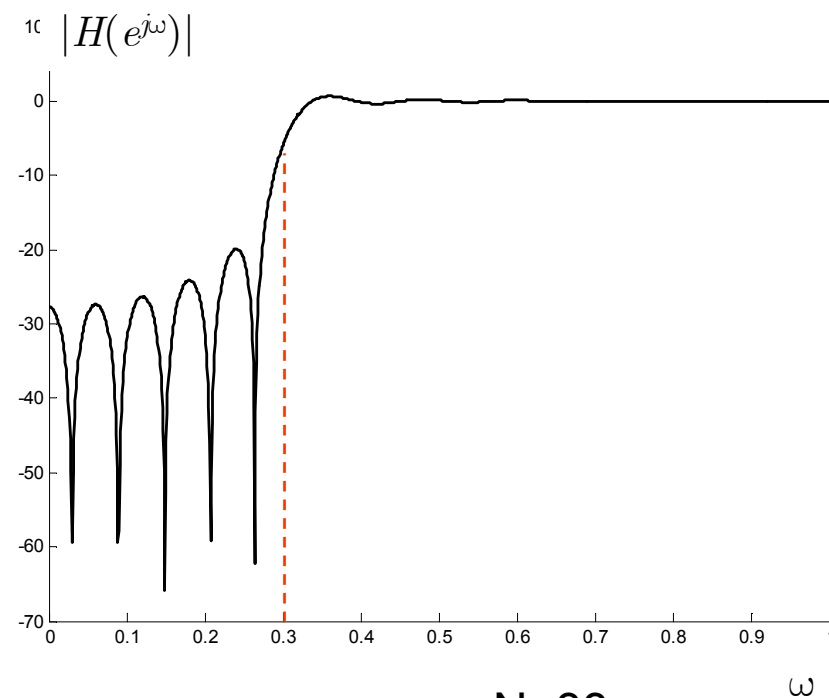
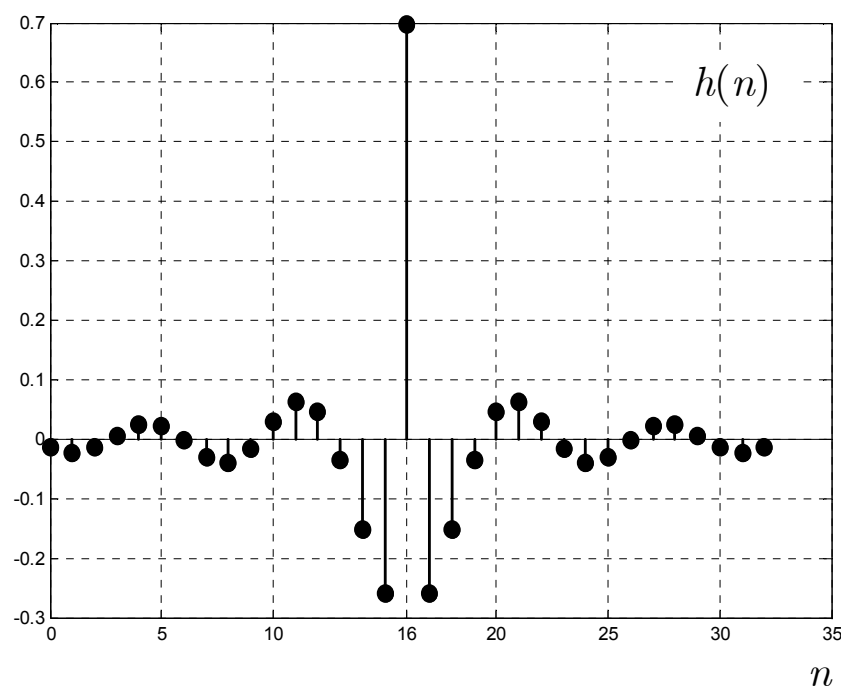
$$\begin{aligned} h_d(n) &= \frac{1}{2\pi} \left[ \int_{-\pi}^{-\omega_c} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega + \int_{\omega_c}^{\pi} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega \right] \\ &= \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\pi(n-\alpha)] - \sin[\omega_c(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi} (\pi - \omega_c) & n = \alpha \end{cases} \end{aligned}$$

$$\text{高通滤波器}(\omega_c) = \text{全通滤波器} - \text{低通滤波器}(\omega_c)$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\frac{\sin[\pi(n-16)] - \sin[0.3\pi(n-16)]}{\pi(n-16)}$$



$N=33$   
 $0.3\pi$



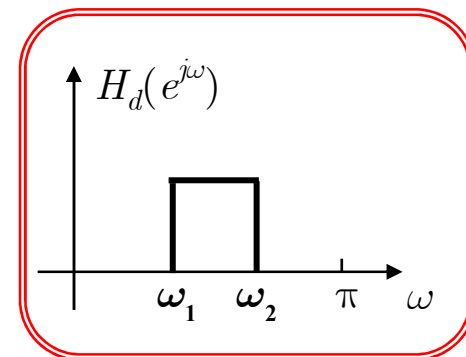


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位FIR带通滤波器的设计公式

— 理想带通的频响:

$$H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} e^{-j\omega\alpha} & 0 < \omega_1 \leq |\omega| \leq \omega_2 < \pi \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad \alpha = \frac{N-1}{2}$$



其单位抽样响应:

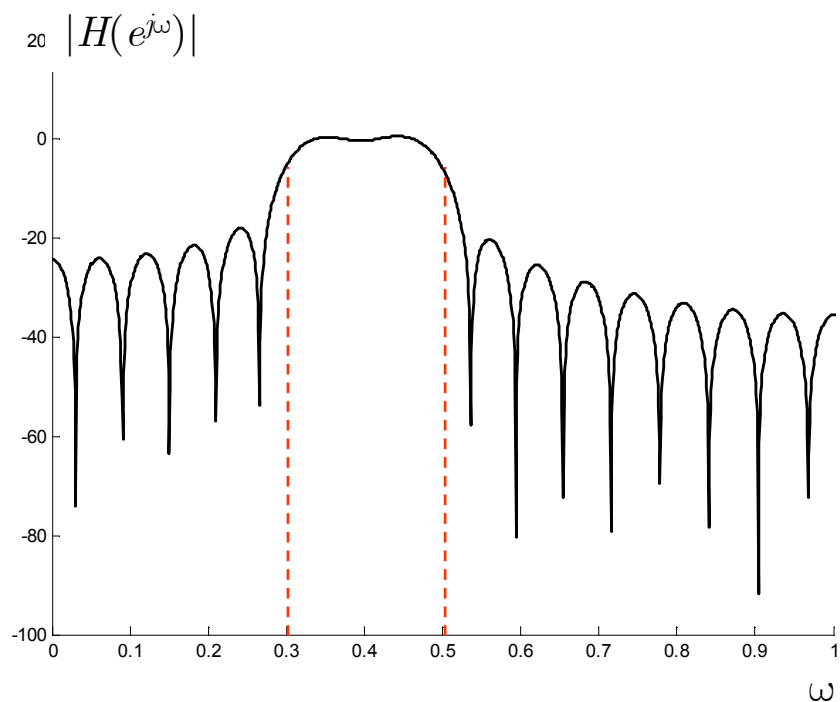
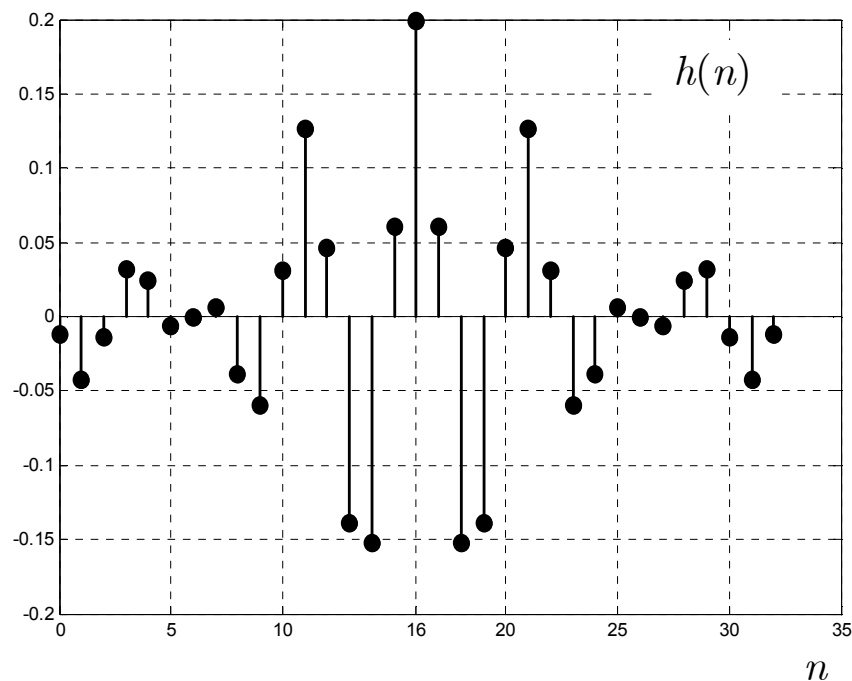
$$\begin{aligned} h_d(n) &= \frac{1}{2\pi} \left[ \int_{-\omega_2}^{-\omega_1} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega + \int_{\omega_1}^{\omega_2} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega \right] \\ &= \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\omega_2(n-\alpha)] - \sin[\omega_1(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi} (\omega_2 - \omega_1) & n = \alpha \end{cases} \end{aligned}$$

带通滤波器 $(\omega_1, \omega_2)$  = 低通滤波器 $(\omega_2)$  - 低通滤波器 $(\omega_1)$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\frac{\sin[0.5\pi(n-16)] - \sin[0.3\pi(n-16)]}{\pi(n-16)}$$



$N=33$   
 $0.3\pi, 0.5\pi$

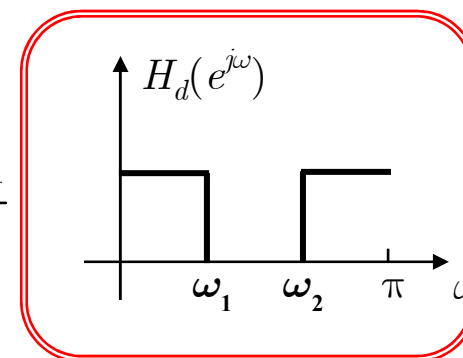


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位FIR带阻滤波器的设计公式

— 理想带阻的频响:

$$H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} e^{-j\omega\alpha} & 0 \leq |\omega| \leq \omega_1, \omega_2 \leq |\omega| \leq \pi \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad \alpha = \frac{N-1}{2}$$



其单位抽样响应:

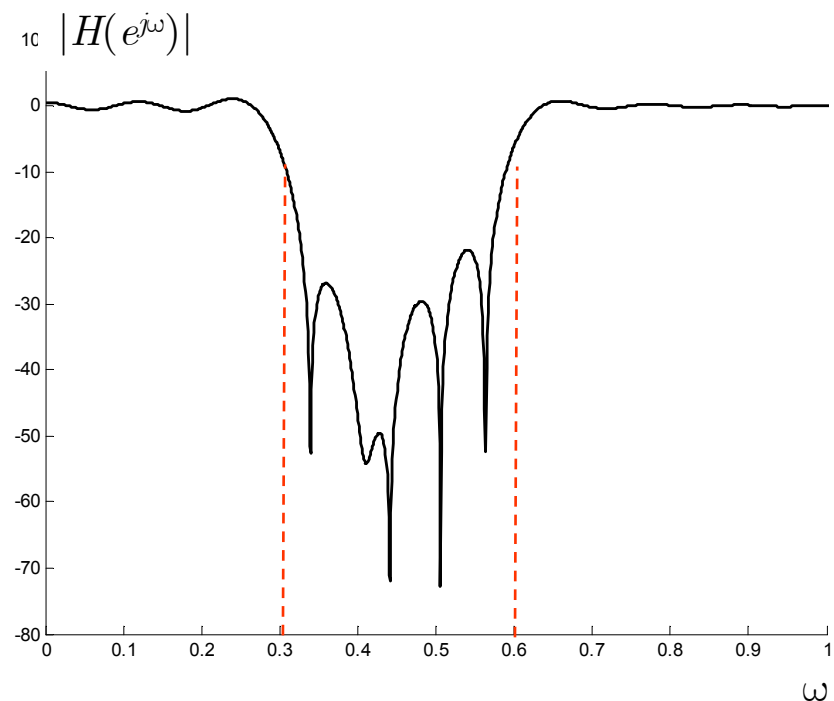
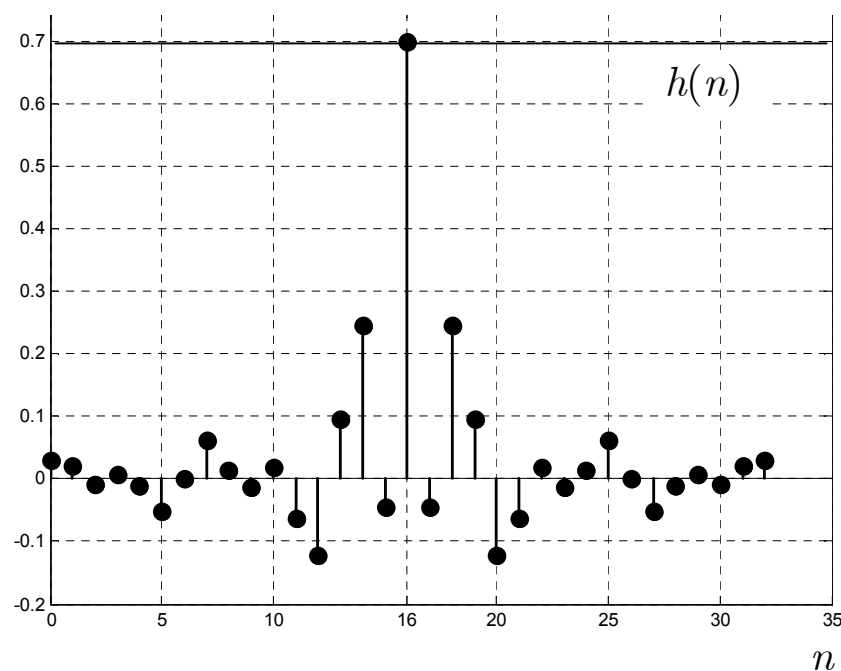
$$\begin{aligned} h_d(n) &= \frac{1}{2\pi} \left[ \int_{-\pi}^{-\omega_2} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega + \int_{-\omega_1}^{\omega_1} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega + \int_{\omega_2}^{\pi} e^{j\omega(n-\alpha)} d\omega \right] \\ &= \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\pi(n-\alpha)] + \sin[\omega_1(n-\alpha)] - \sin[\omega_2(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi} (\pi + \omega_1 - \omega_2) & n = \alpha \end{cases} \end{aligned}$$

带阻滤波器 $(\omega_1, \omega_2)$  = 高通滤波器 $(\omega_2)$  + 低通滤波器 $(\omega_1)$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\frac{\sin[\pi(n-16)] + \sin[0.3\pi(n-16)] - \sin[0.6\pi(n-16)]}{\pi(n-16)}$$



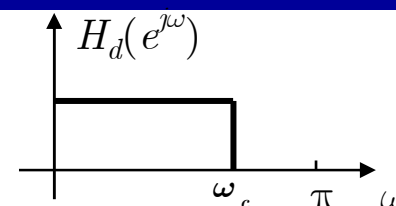
$N=33$   
 $0.3\pi, 0.6\pi$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

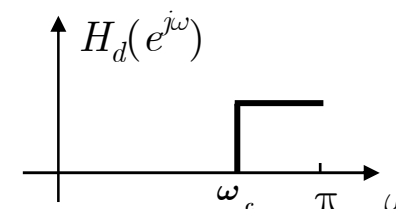
低通滤波器( $\omega_c$ ) (要求掌握)

$$h_d(n) = \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \sin[\omega_c(n-\alpha)] & n \neq \alpha \\ \frac{\omega_c}{\pi} & n = \alpha \end{cases}$$



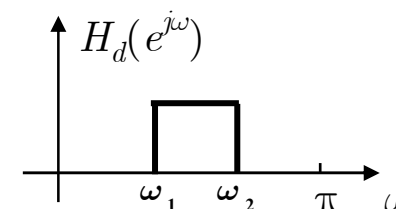
高通滤波器( $\omega_c$ ) = 全通滤波器 - 低通滤波器( $\omega_c$ )

$$h_d(n) = \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\pi(n-\alpha)] - \sin[\omega_c(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi}(\pi - \omega_c) & n = \alpha \end{cases}$$



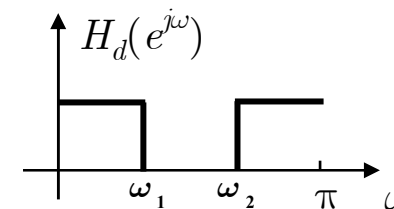
带通滤波器( $\omega_1, \omega_2$ ) = 低通滤波器( $\omega_2$ ) - 低通滤波器( $\omega_1$ )

$$h_d(n) = \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\omega_2(n-\alpha)] - \sin[\omega_1(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi}(\omega_2 - \omega_1) & n = \alpha \end{cases}$$



带阻滤波器( $\omega_1, \omega_2$ ) = 高通滤波器( $\omega_2$ ) + 低通滤波器( $\omega_1$ )

$$h_d(n) = \begin{cases} \frac{1}{\pi(n-\alpha)} \left\{ \sin[\pi(n-\alpha)] + \sin[\omega_1(n-\alpha)] - \sin[\omega_2(n-\alpha)] \right\} & n \neq \alpha \\ \frac{1}{\pi}(\pi + \omega_1 - \omega_2) & n = \alpha \end{cases}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## ➤ 频率取样设计方法

- 窗函数方法是一种时域方法，它从预期频率特性出发，用该特性的付氏反变换 $h_d(n)$ 作为滤波器系数。由于要使它实现，并改善有关特性而加窗截断，以有限长 $h(n)$ 近似理想的 $h_d(n)$ 。  
(实际滤波器的频率响应偏离理想值，产生了通带波纹、阻带衰减和过渡带)
- 频率取样法从频域出发，只选取理想频率响应（周期连续函数）的一些离散值，再通过内插得到实际可实现的频率响应  
(如果在单位圆上等间距采样，则此时从时域上看，滤波器的脉冲响应是理想值的周期延拓)。



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 设计原理

$$H(k) = H_d(k)$$

$H(k)$  是所要求的频率响应  $H_d(e^{j\omega})$  的  $N$  个等间隔取样值。

$$= H_d(z) \Big|_{z=e^{j(\frac{2\pi}{N})k}}$$

$$= H_d(e^{j\omega}) \Big|_{\omega=(\frac{2\pi}{N})k}$$

$$H(z) = \frac{1 - z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k)}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \Rightarrow H_d(z)$$

$$\begin{cases} H(z) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi_k(z) \\ \Phi_k(z) = \frac{1}{N} \frac{1 - z^{-N}}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \end{cases}$$

内插函数



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\begin{aligned} X(z) &= \sum_{n=0}^{N-1} x(n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{N-1} \left[ \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k)W_N^{-kn} \right] z^{-n} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k) \sum_{n=0}^{N-1} (W_N^{-k} z^{-1})^n \\ &= \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k) \frac{1 - \boxed{W_N^{-kN}} z^{-N}}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \\ &= \frac{1 - z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{X(k)}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} H(z) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi_k(z) \\ \Phi_k(z) = \frac{1}{N} \frac{1 - z^{-N}}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \end{array} \right.$$

$\nearrow = 1$





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$z = e^{j\omega}$$

$$\begin{cases} H(e^{j\omega}) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi_k(e^{j\omega}) \\ \Phi_k(e^{j\omega}) = \frac{1}{N} \frac{1 - e^{-jN\omega}}{1 - e^{-j(\omega - k\frac{2\pi}{N})}} \Rightarrow H_d(e^{j\omega}) \end{cases}$$

$$\Phi_k(e^{j\omega}) = \frac{1}{N} \frac{\sin\left(\frac{N\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{\pi k}{N}\right)} e^{-j\left(\frac{N\omega}{2} - \frac{\omega}{2} + \frac{\pi k}{N}\right)}$$

$$\Phi_k(e^{j\omega}) = \Phi\left(\omega - k\frac{2\pi}{N}\right) \Rightarrow \Phi(\omega) = \frac{1}{N} \frac{\sin\left(\frac{N\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \text{ 内插函数}$$

$$\Rightarrow H(e^{j\omega}) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi\left(\omega - k\frac{2\pi}{N}\right) = \frac{e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \left[ \frac{\sin\left(\frac{N\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{\pi k}{N}\right)} e^{-j\frac{\pi k}{N}} \right]$$

$$H(z) = \frac{1 - z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k)}{1 - W_N^{-k} z^{-1}}$$

$$\begin{cases} H(z) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi_k(z) \\ \Phi_k(z) = \frac{1}{N} \frac{1 - z^{-N}}{1 - W_N^{-k} z^{-1}} \end{cases}$$

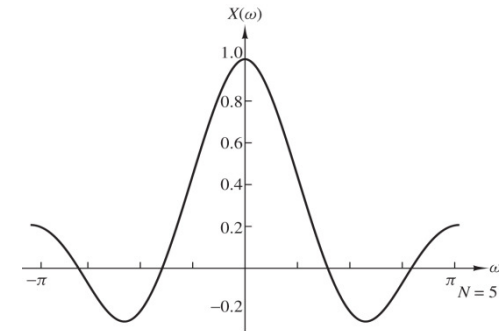


Figure 7.1.3 Plot of the function  $[\sin(\omega N/2)]/[N \sin(\omega/2)]$ .

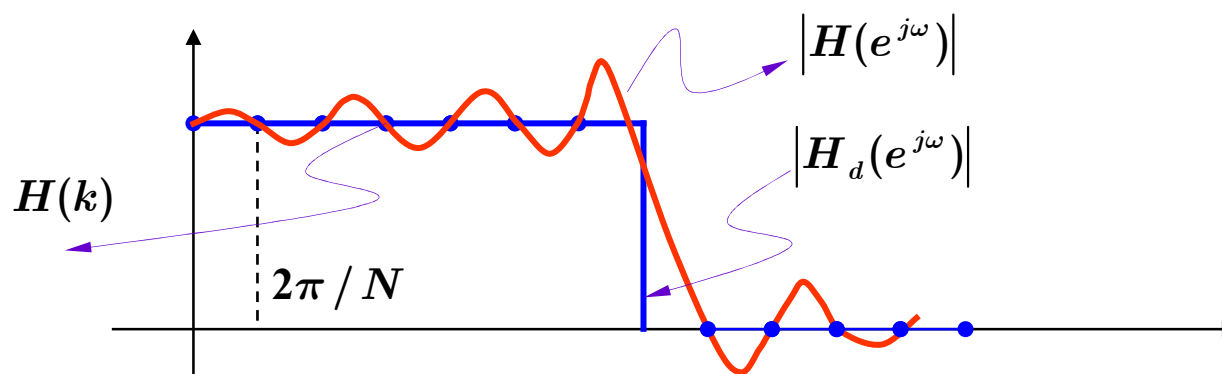


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$H(e^{j\omega}) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi\left(\omega - k \frac{2\pi}{N}\right) = \frac{e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \left[ \frac{\sin\left(\frac{N\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{\pi k}{N}\right)} e^{-j\frac{\pi k}{N}} \right]$$

$$s(\omega, k) = \frac{1}{N} \left[ \frac{\sin\left(\frac{N\omega}{2}\right)}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{\pi k}{N}\right)} e^{-j\frac{\pi k}{N}} \right] \Rightarrow H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \sum_{k=0}^{N-1} H(k) s(\omega, k)$$

内插函数



- 抽样点上，频率响应严格相等
- 抽样点之间，加权内插函数的延伸叠加
- 变化越平缓，内插越接近理想值，逼近误差较小



## 抽样值确定

若希望把预期频率特性的付氏反变换作为滤波器系数，则应满足下面几个条件：

- (1) 预期频率特性的取样点数应等于滤波器阶数  $N$ ，并在单位圆上等间隔分布；
- (2) 为保证滤波器系数为实数，单位抽样序列应为实序列，取样频率特性应具有圆周共轭对称性；
- (3) 为使频率特性具有线性相位，其幅度特性和付氏反变换之序列应为中心对称或中心反对称结构



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位约束条件

对第一类线性相位滤波器,  $h(n)$  为偶对称,  $N$  为奇数

$$H(e^{j\omega}) = H(\omega)e^{j\theta(\omega)}$$

$$\begin{cases} H(\omega) = \sum_{n=0}^{N-1} a(n) \cos[\omega n] \\ \theta(\omega) = -\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega \end{cases}$$

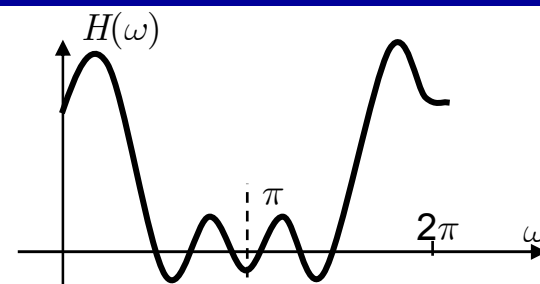
$$H(k) = H(e^{j\omega}) \Big|_{\omega=\frac{2\pi}{N}k} \quad k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

$$\begin{cases} H(k) = H_k e^{j\theta_k} \\ \theta_k = \theta(\omega) \Big|_{\omega=\frac{2\pi}{N}k} = -\left(\frac{N-1}{2}\right)\frac{2\pi}{N}k \end{cases}$$

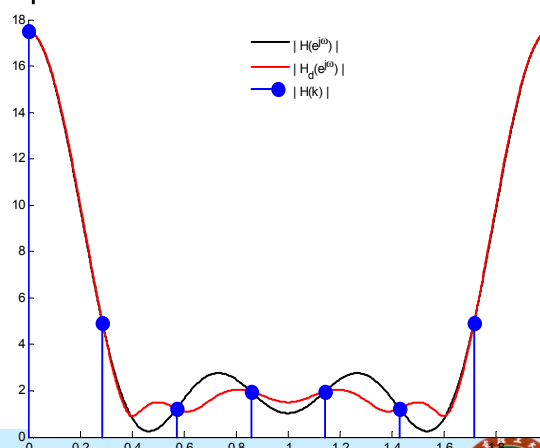
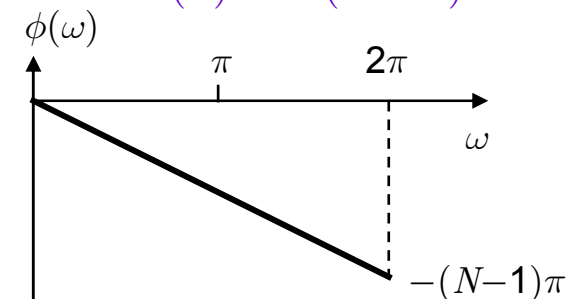
$$H(\omega) = H(2\pi - \omega)$$

$$\Rightarrow H_k = H_{N-k}$$

$$N \text{ 为偶数: } H_k = -H_{N-k}$$

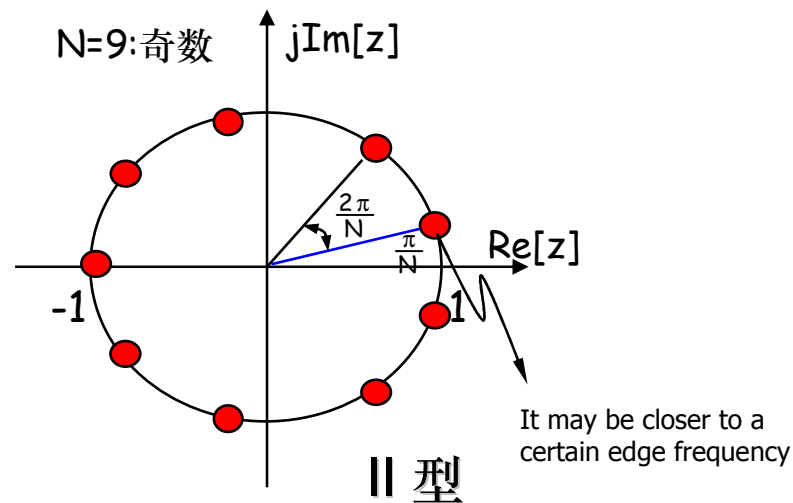
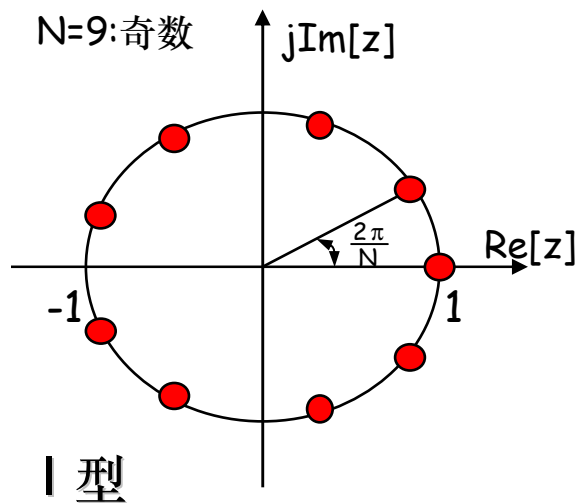
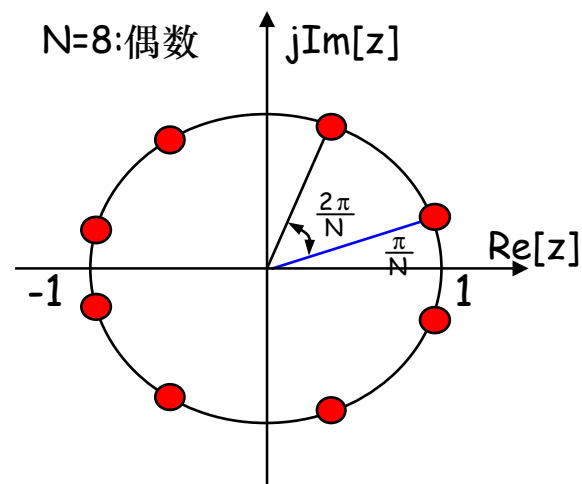
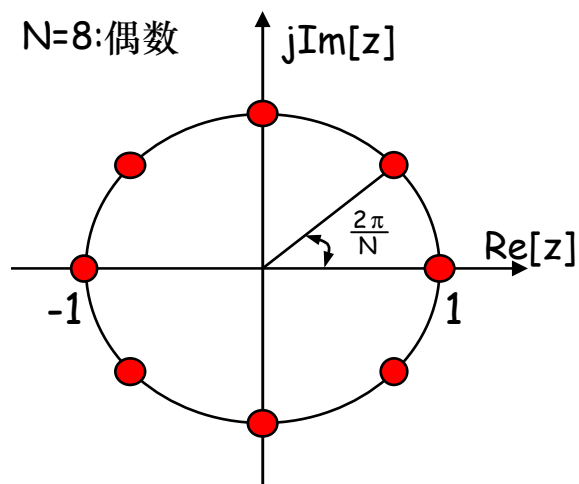


$$H(\omega) = H(2\pi - \omega)$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 频率抽样两种方法



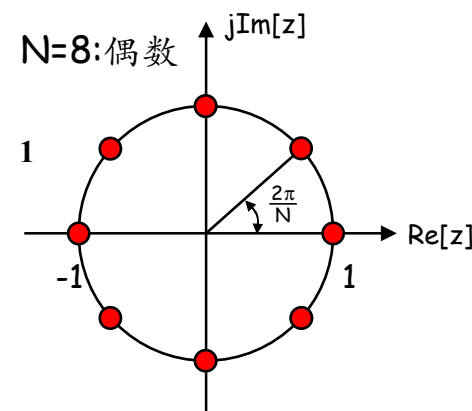
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 1) 第一种频率抽样

$$H(k) = H_d(k) = H_d(z) \Big|_{z=e^{j\frac{2\pi}{N}k}} = H_d(e^{j\omega}) \Big|_{\omega=\frac{2\pi}{N}k} \quad k = 0, 1, \dots, N-1$$

$$\text{系统函数: } H(z) = \frac{1 - z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k)}{1 - W_N^{-k} z^{-1}}$$

$$\text{频率响应: } H(e^{j\omega}) = \frac{1}{N} e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \sum_{k=0}^{N-1} H(k) e^{-j\frac{\pi k}{N}} \frac{\sin\left(\frac{\omega N}{2}\right)}{\sin\left[\frac{\omega}{2} - \frac{\pi k}{N}\right]}$$

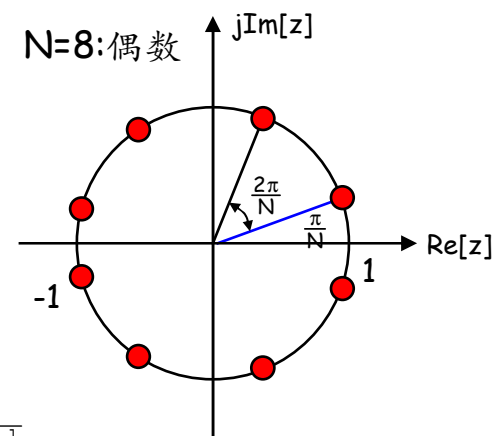


## 2) 第二种频率抽样

$$H(k) = H_d(z) \Big|_{z=e^{j\left(\frac{2\pi}{N}k + \frac{\pi}{N}\right)}} = H_d(e^{j\omega}) \Big|_{\omega=\frac{2\pi}{N}k + \frac{\pi}{N}} \quad k = 0, 1, \dots, N-1$$

$$\text{系统函数: } H(z) = \frac{1 + z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k)}{1 - e^{j\frac{2\pi}{N}\left(k + \frac{1}{2}\right)} z^{-1}}$$

$$\text{频率响应: } H(e^{j\omega}) = \frac{\cos\left(\frac{\omega N}{2}\right)}{N} e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k) e^{-j\frac{\pi}{N}\left(k + \frac{1}{2}\right)}}{j \sin\left[\frac{\omega}{2} - \frac{\pi}{N}\left(k + \frac{1}{2}\right)\right]}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位约束条件

第一种抽样方法				
	$h(n)$ 中心偶对称 $N$ 为奇数	$h(n)$ 中心偶对称 $N$ 为偶数	$h(n)$ 中心奇对称 $N$ 为奇数	$h(n)$ 中心奇对称 $N$ 为偶数
幅度约束	$ H(k)  =  H(N - k) $ $k = 0 \sim (N - 1)/2$	$ H(k)  =  H(N - k) $ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$  $ H(N/2)  = 0$	$ H(k)  =  H(N - k) $ $k = 0 \sim (N - 1)/2$  $ H(0)  = 0$	$ H(k)  =  H(N - k) $ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$  $ H(0)  = 0$
相位约束	$\varphi(k) = -\varphi(N - k)$ $= -k(1 - N^{-1})\pi$ $k = 0 \sim (N - 1)/2$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k)$ $= -k(1 - N^{-1})\pi$ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k)$ $= \frac{\pi}{2} - k(1 - N^{-1})\pi$ $k = 0 \sim (N - 1)/2$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k)$ $= \frac{\pi}{2} - k(1 - N^{-1})\pi$ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$  $\varphi(N/2) = 0$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位FIR滤波器的四种情况

### ① 时域:

$$h(n) = \pm h(N - n - 1)$$

### ② 频域:

$$H(e^{j\omega}) = H(\omega) e^{j\left(\frac{L}{2}\pi - \frac{N-1}{2}\omega\right)}$$

$$H(z) = (-1)^L z^{-(N-1)} H(z^{-1})$$

—  $H(\omega)$  为实函数

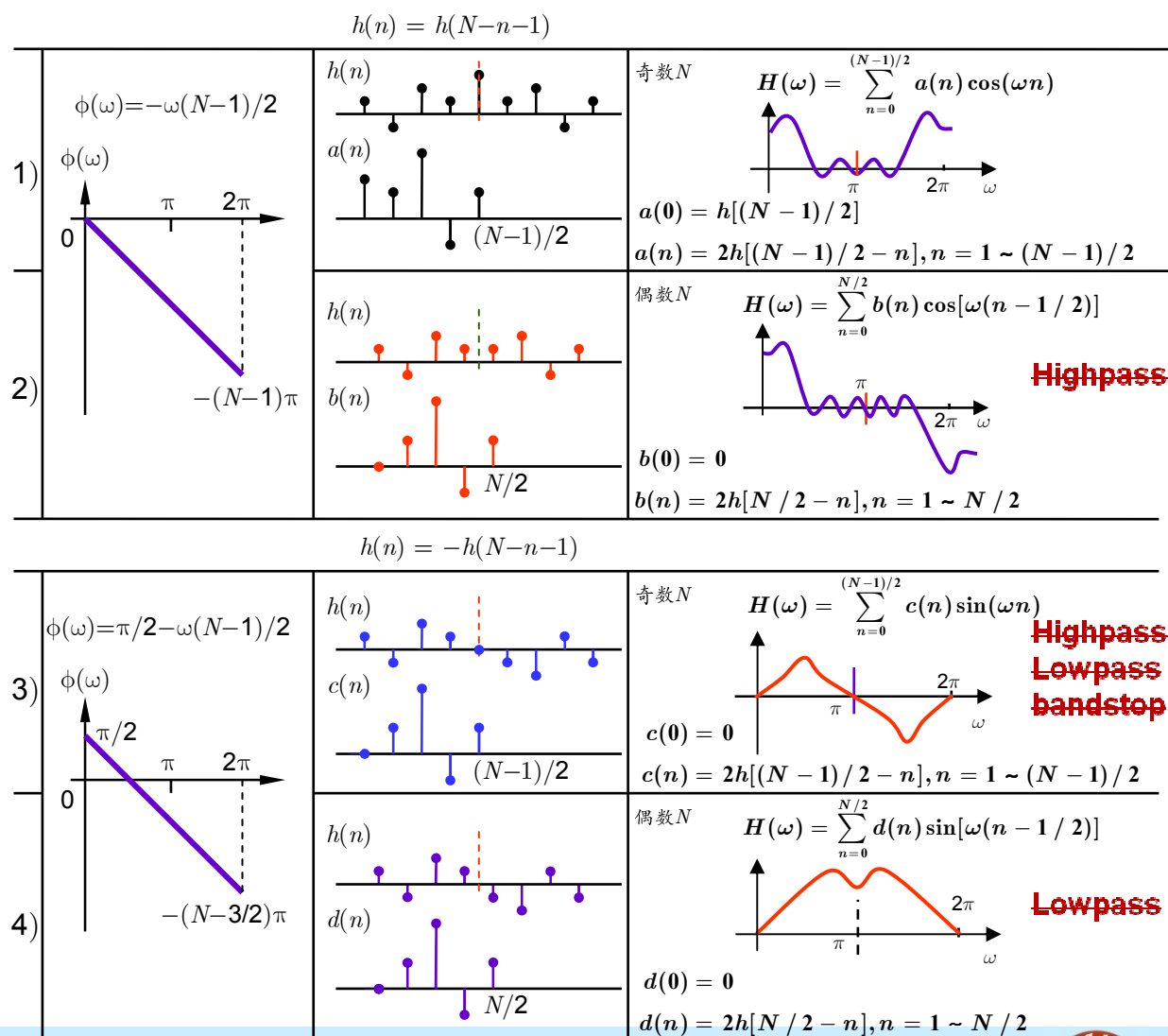
—  $h(n)$  偶对称:  $L = 0$

—  $h(n)$  奇对称:  $L = 1$

### ③ 零点:

成倒数对出现

线性相位 FIR 数字滤波器特点





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

对于第一种抽样方式，当 $h(n)$ 为实数时

$$h(n) = h^*(n)$$

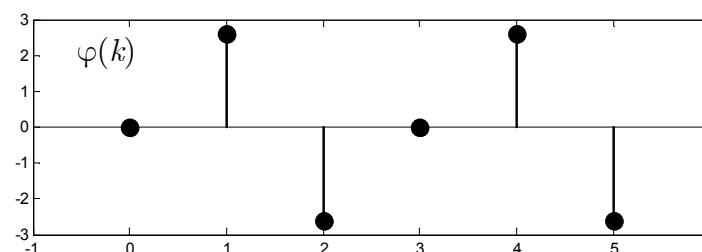
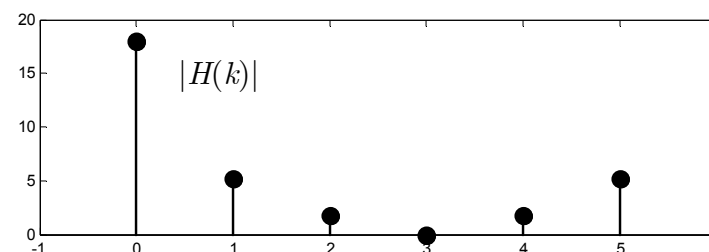
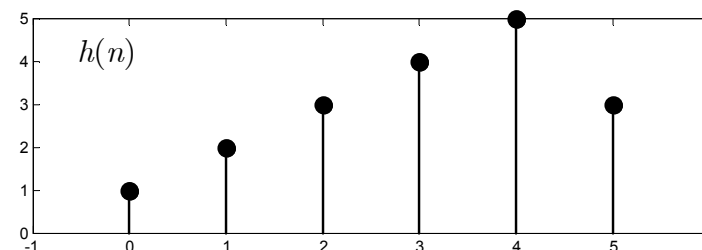
$$H(k) = DFT[h(n)]$$

根据  $H^*(N - k) = DFT[h^*(n)]$

于是  $H(k) = H^*(N - k)$

$$\left\{ \begin{array}{l} |H(k)| = |H(N - k)| \\ \theta(k) = \arg[H(k)] = -\theta(N - k) \end{array} \right.$$

以  $k = \frac{N}{2}$  中心

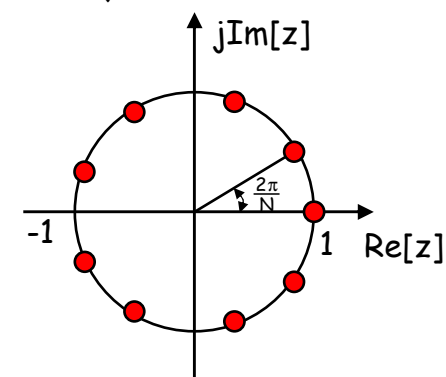


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

由：  $\theta(\omega) = -\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega$

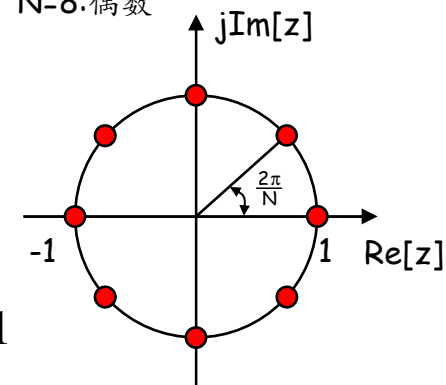
$N$ 为奇数：  $\theta(k) = \begin{cases} -\frac{2\pi}{N}k\left(\frac{N-1}{2}\right) & k = 0, \dots, \frac{N-1}{2} \\ \frac{2\pi}{N}(N-k)\left(\frac{N-1}{2}\right) & k = \frac{N+1}{2}, \dots, N-1 \end{cases}$

$N=9$ : 奇数



$N$ 为偶数：  $\theta(k) = \begin{cases} -\frac{2\pi}{N}k\left(\frac{N-1}{2}\right) & k = 0, \dots, \left(\frac{N}{2}-1\right) \\ 0 & k = \frac{N}{2} \\ \frac{2\pi}{N}(N-k)\left(\frac{N-1}{2}\right) & k = \left(\frac{N}{2}+1\right), \dots, N-1 \end{cases}$

$N=8$ : 偶数



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

当  $N$  为奇数时:

$$H(k) = \begin{cases} |H(k)| e^{-j\frac{2\pi}{N}k\left(\frac{N-1}{2}\right)} & k = 0, \dots, \frac{N-1}{2} \\ |H(k)| e^{j\frac{2\pi}{N}(N-k)\left(\frac{N-1}{2}\right)} & k = \frac{N+1}{2}, \dots, N-1 \end{cases}$$

当  $N$  为偶数时:

$$H(k) = \begin{cases} |H(k)| e^{-j\frac{2\pi}{N}k\left(\frac{N-1}{2}\right)} & k = 0, \dots, \left(\frac{N}{2} - 1\right) \\ 0 & k = \frac{N}{2} \\ |H(k)| e^{j\frac{2\pi}{N}(N-k)\left(\frac{N-1}{2}\right)} & k = \left(\frac{N}{2} + 1\right), \dots, N-1 \end{cases}$$

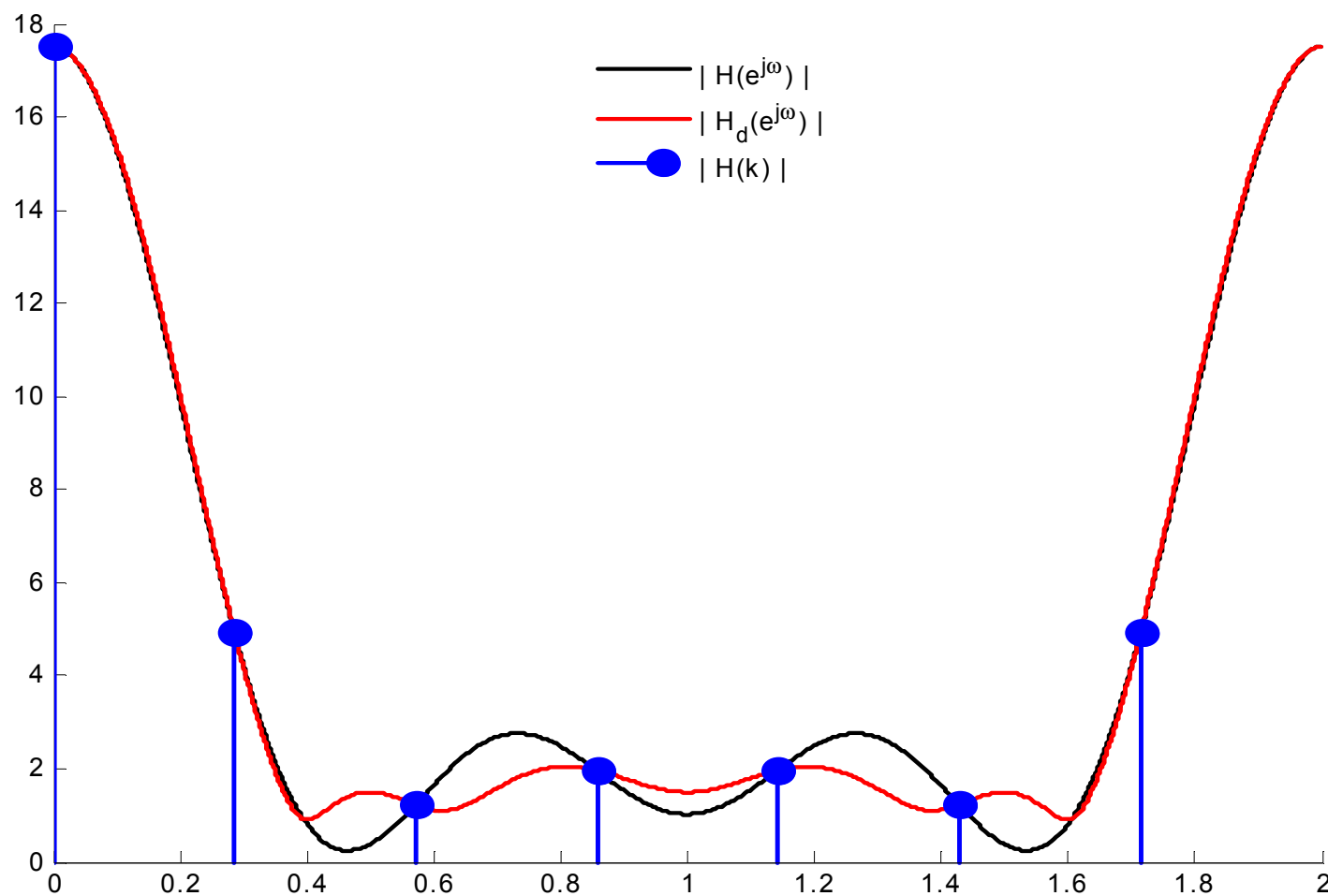
$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \left[ \frac{|H(0)| \sin\left(\frac{\omega N}{2}\right)}{N \sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} + \sum_{k=1}^M \frac{|H(k)|}{N} \left[ \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)} + \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)} \right] \right]$$

$N$  为奇数  $M = (N-1)/2$ ,  $N$  为偶数  $M = N/2 - 1$

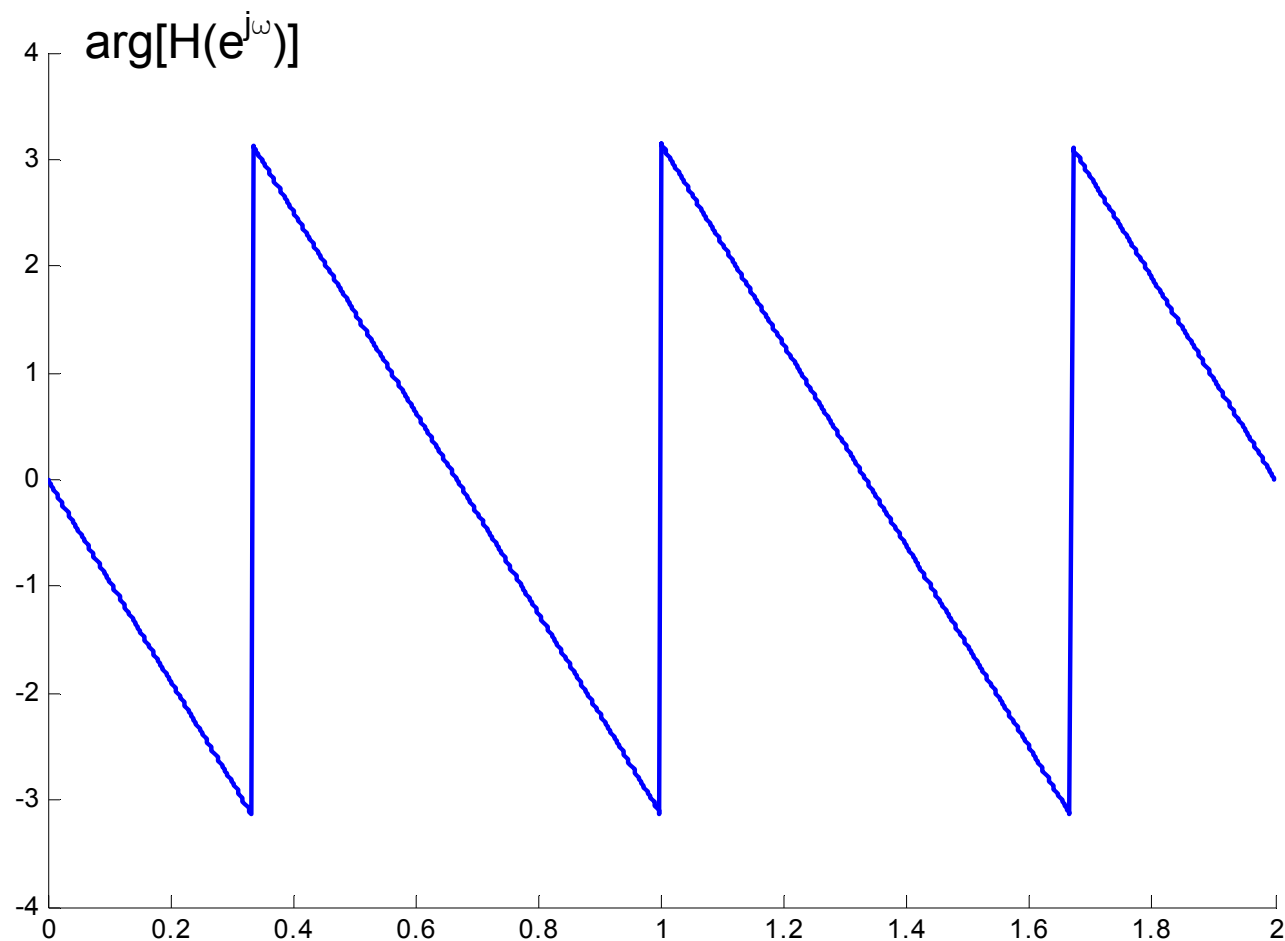


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

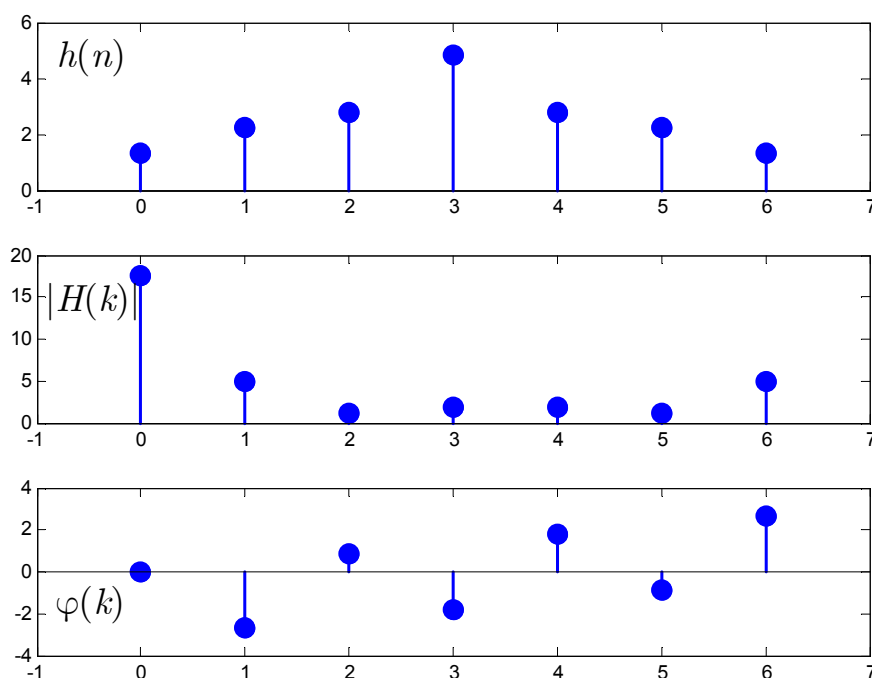
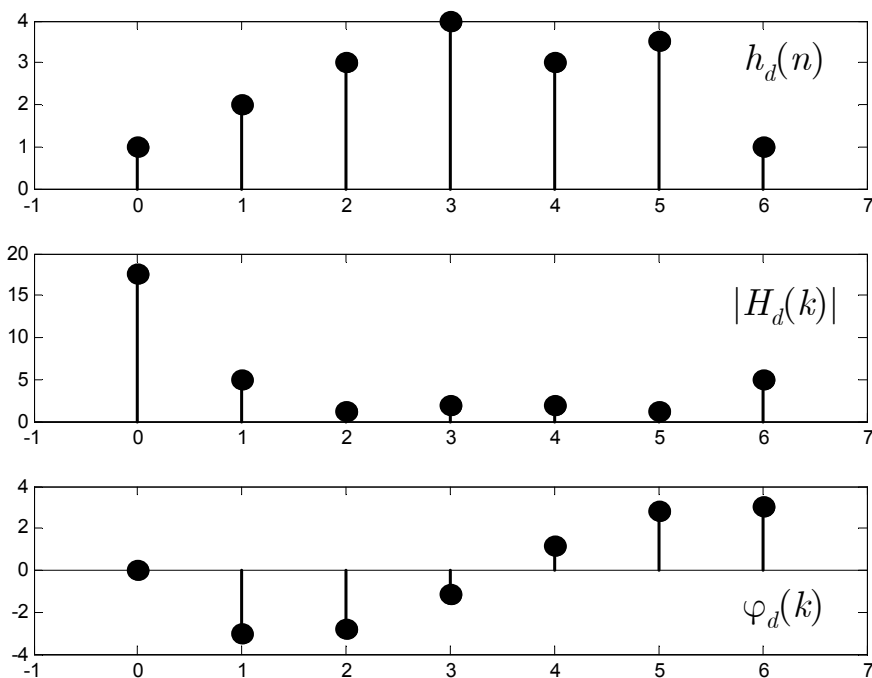
第一种抽样，偶对称，奇数点  $N = 7$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

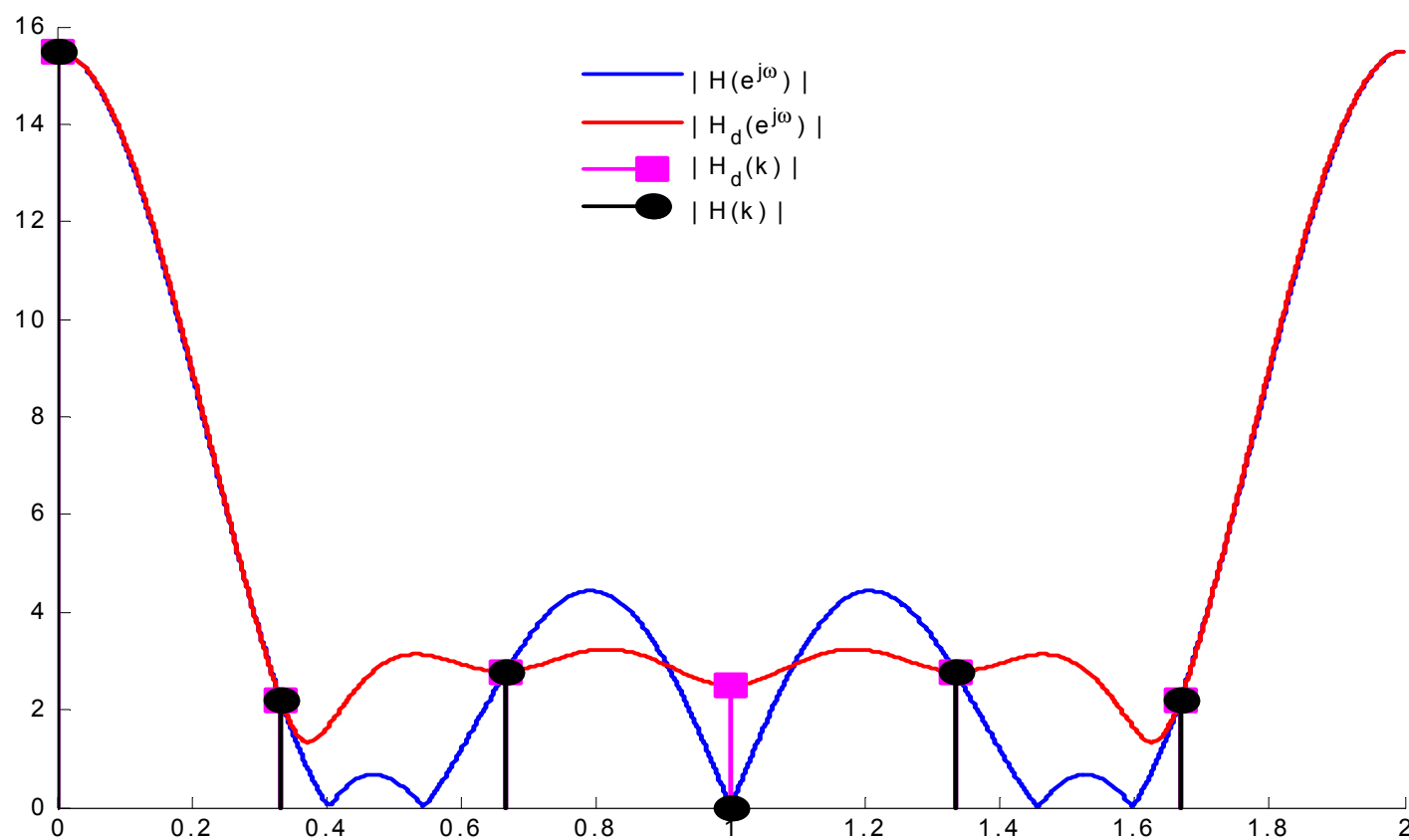


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

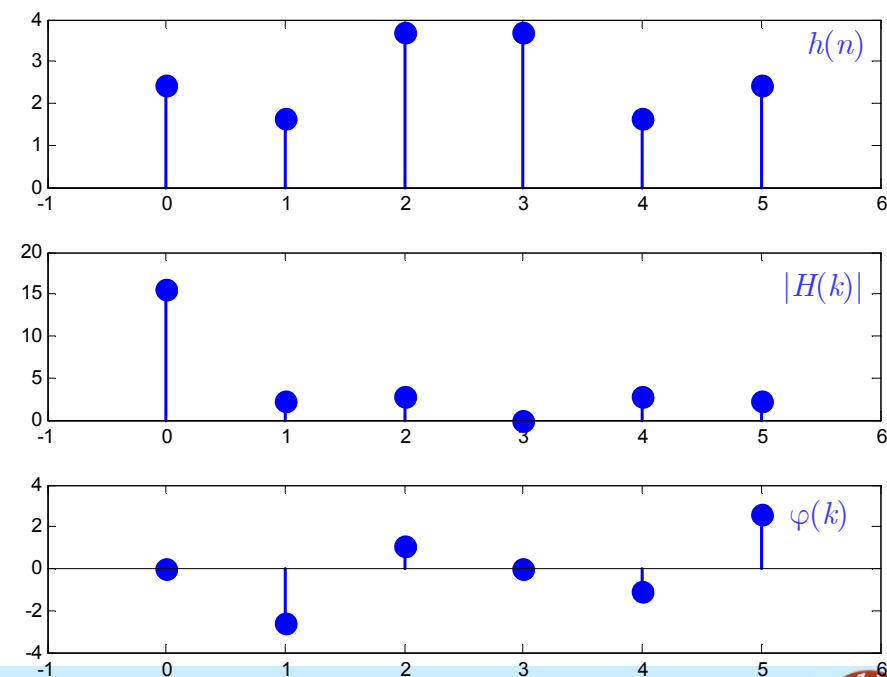
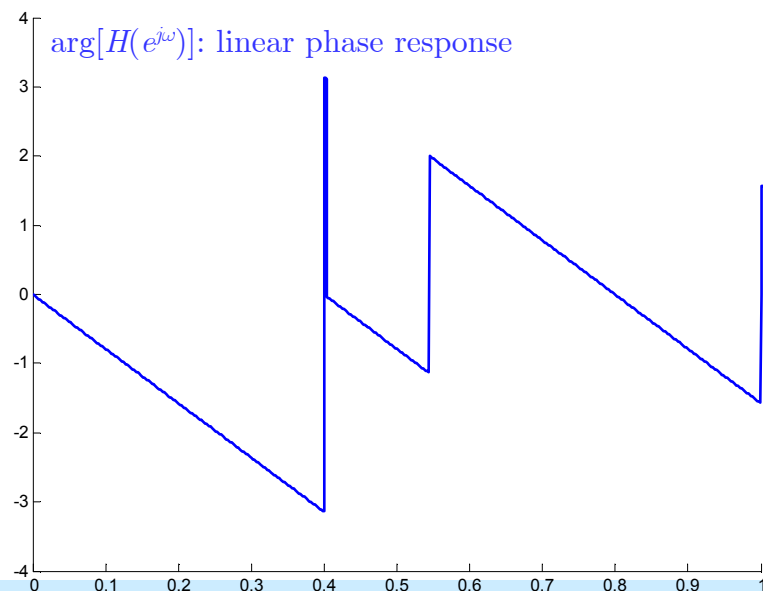
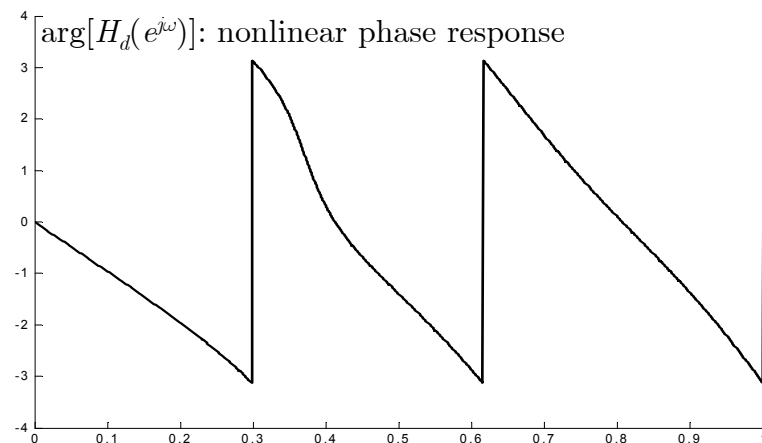
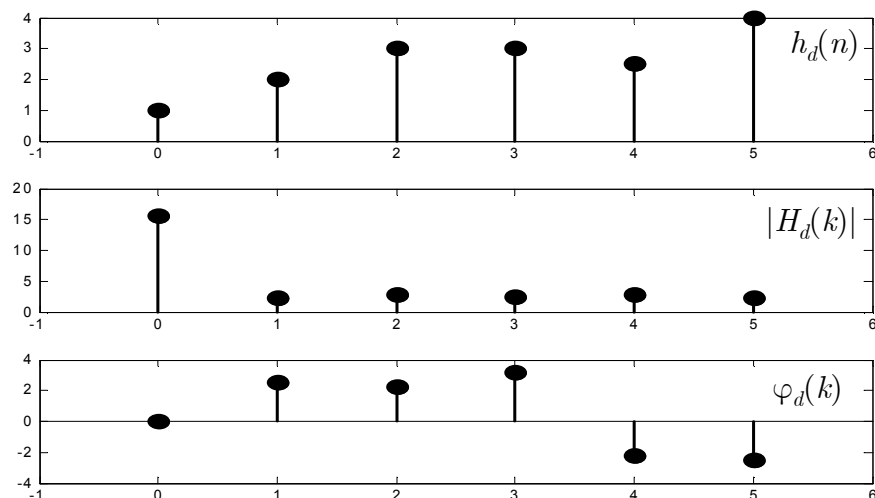
第一种抽样, 偶对称, 偶数点  $N = 6$



强行置零



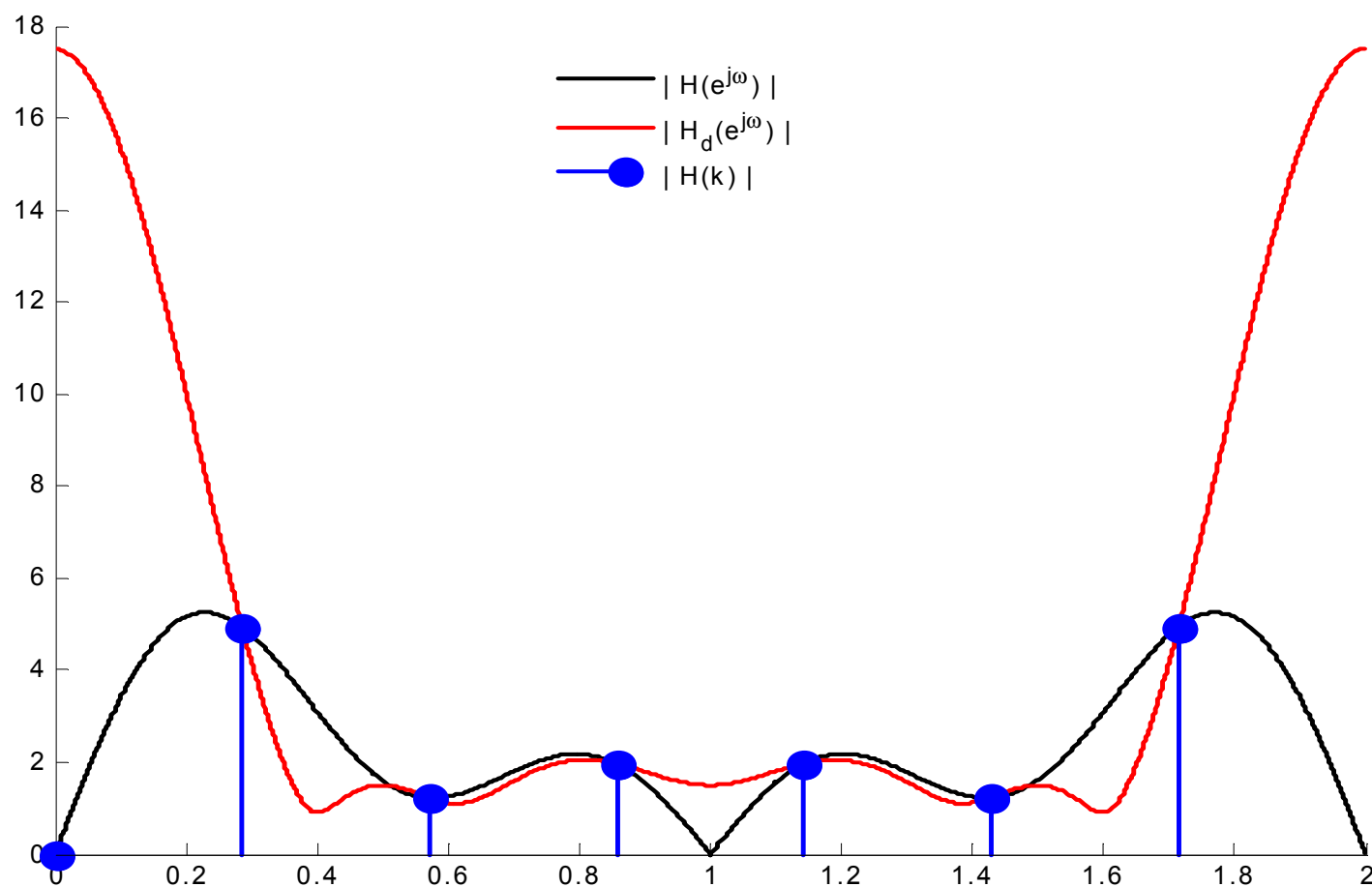
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)





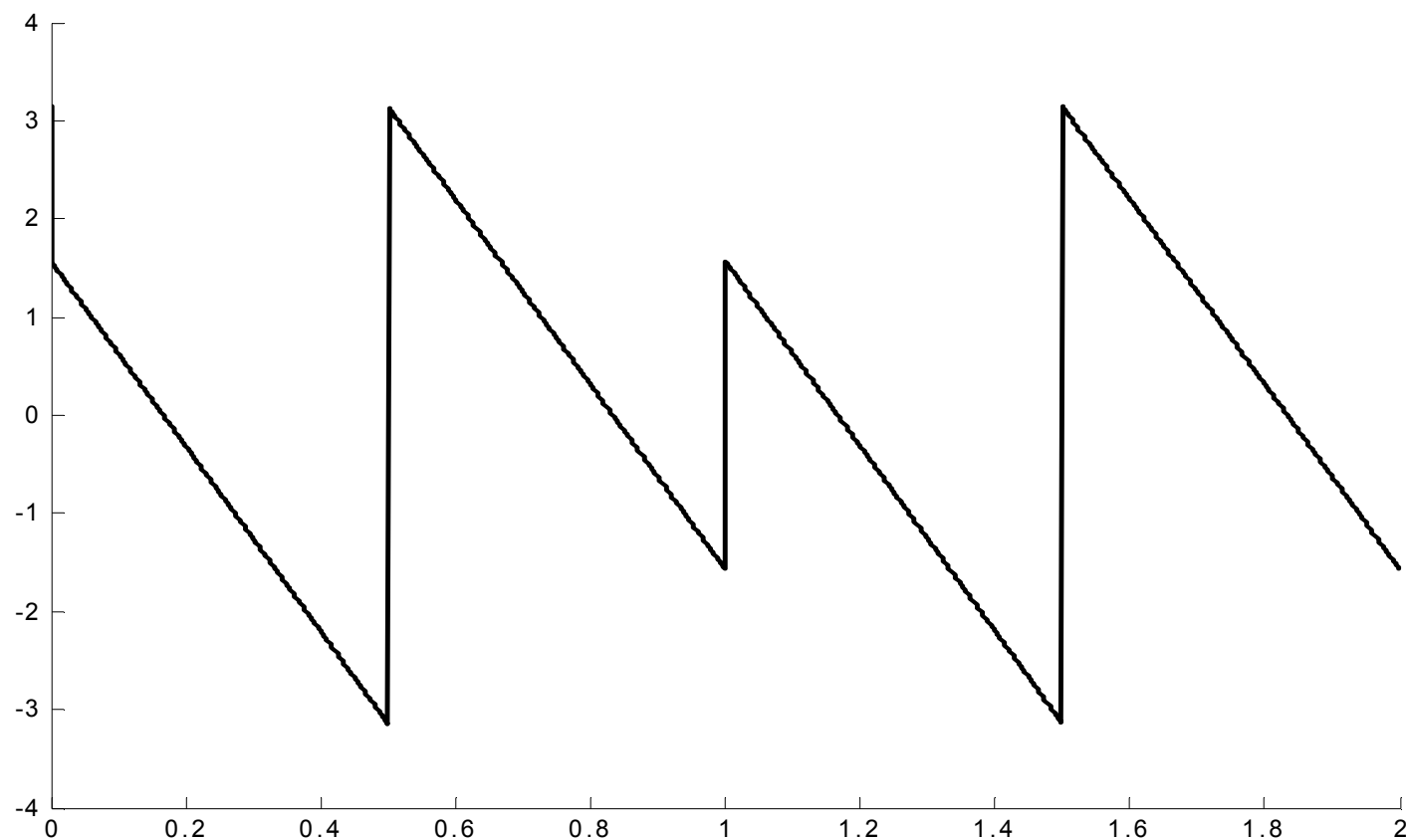
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

第一种抽样, 奇对称, 奇数点  $N = 7$

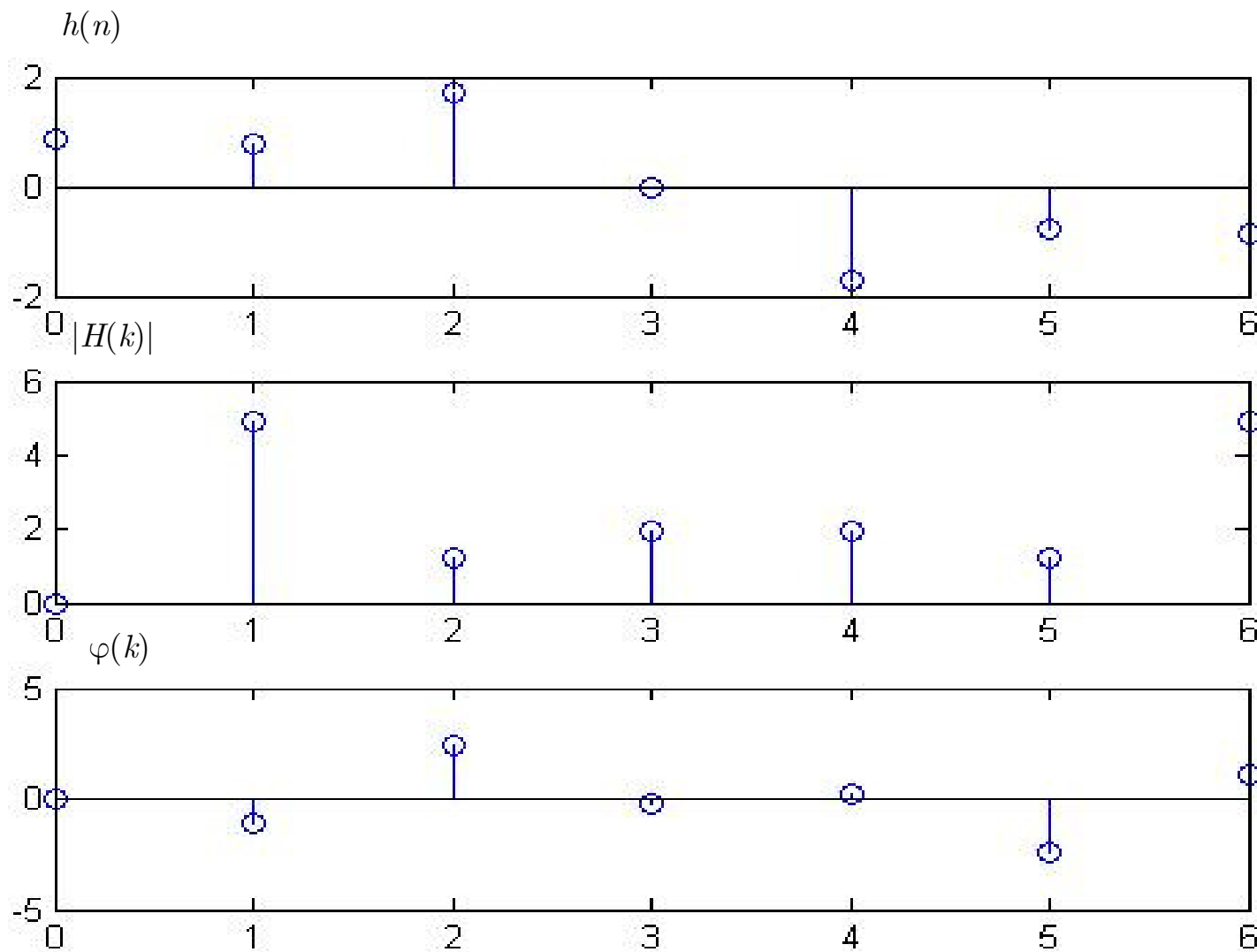


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$\arg[H(e^{j\omega})]$

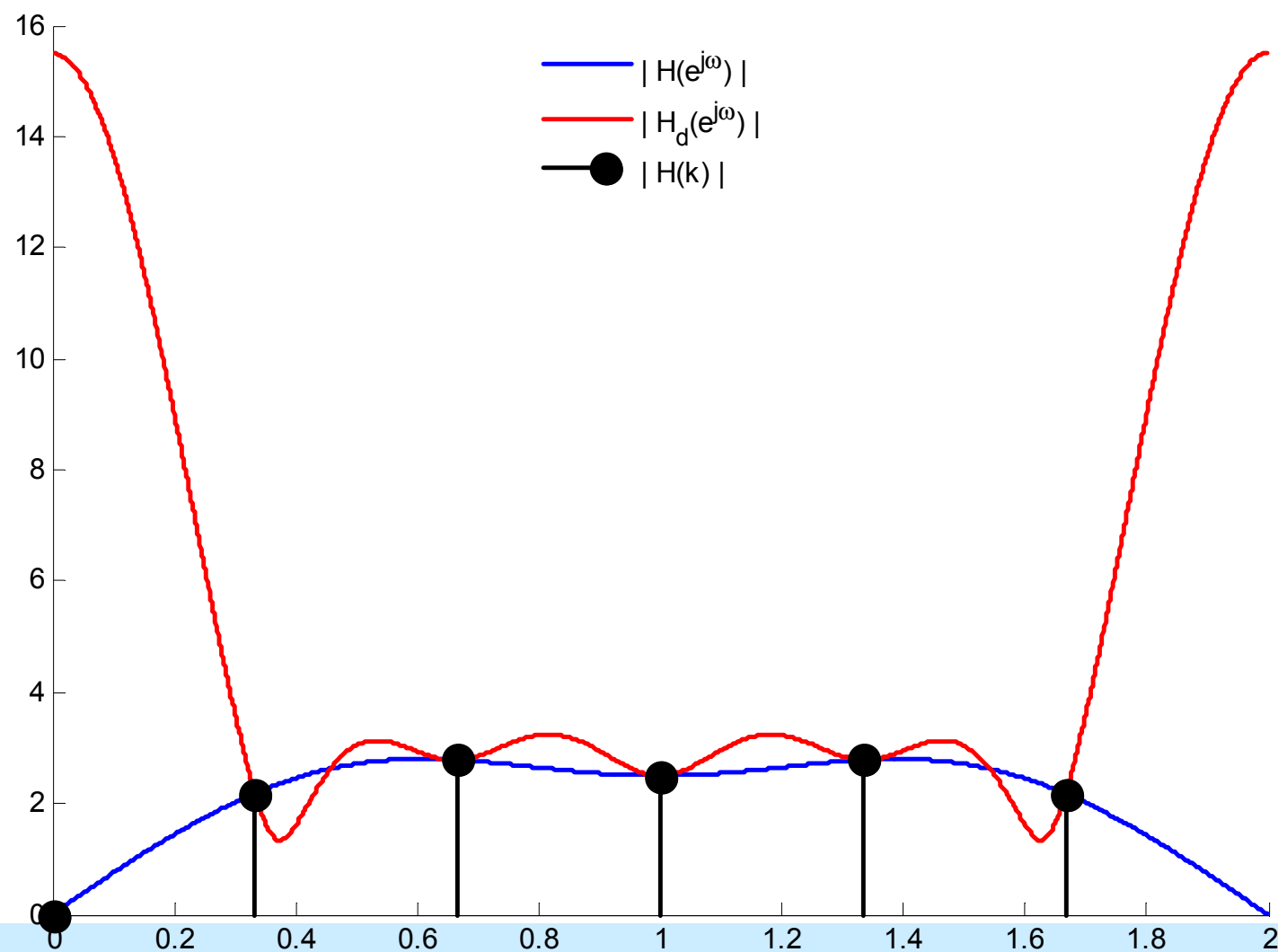


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

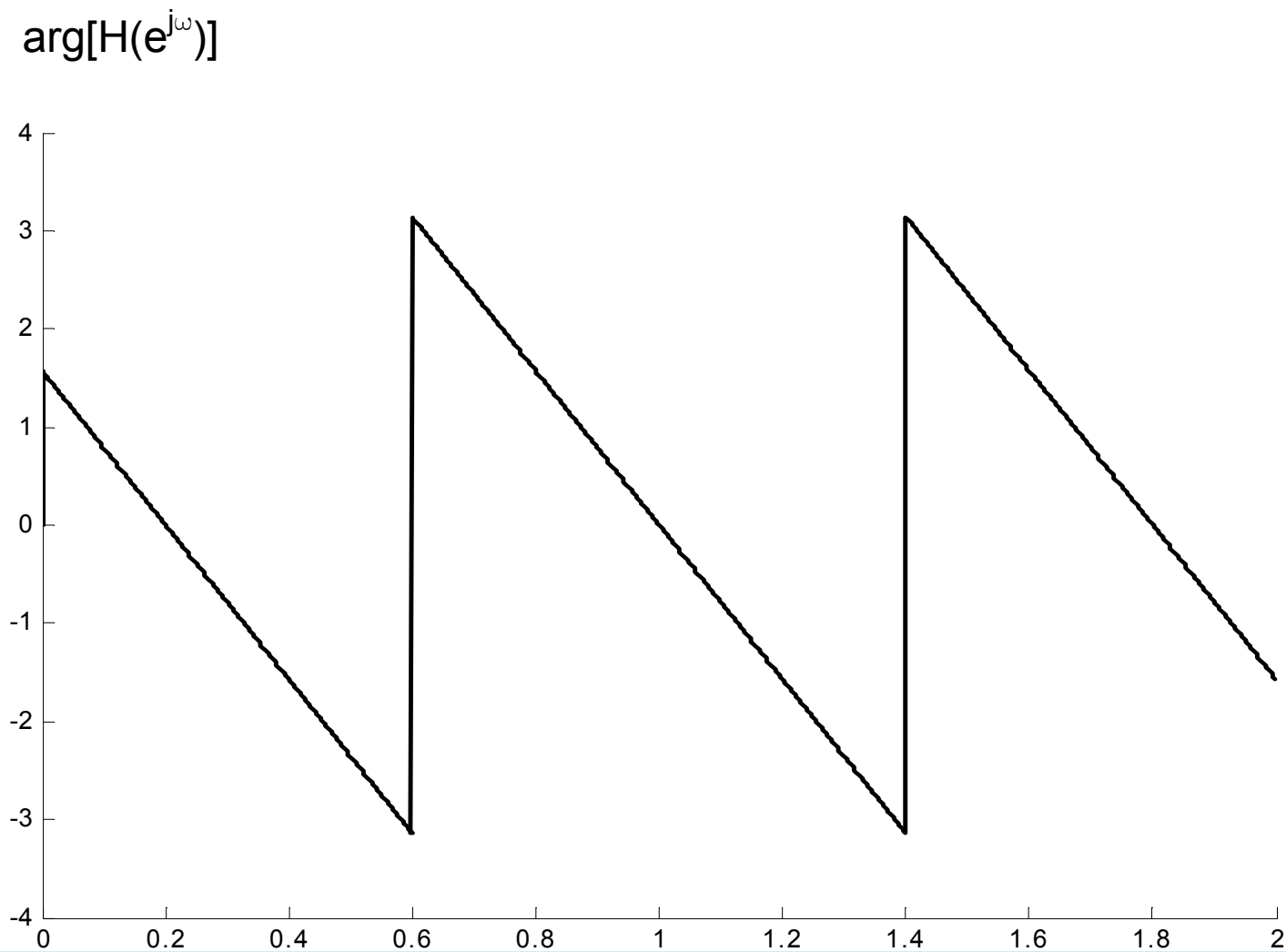


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

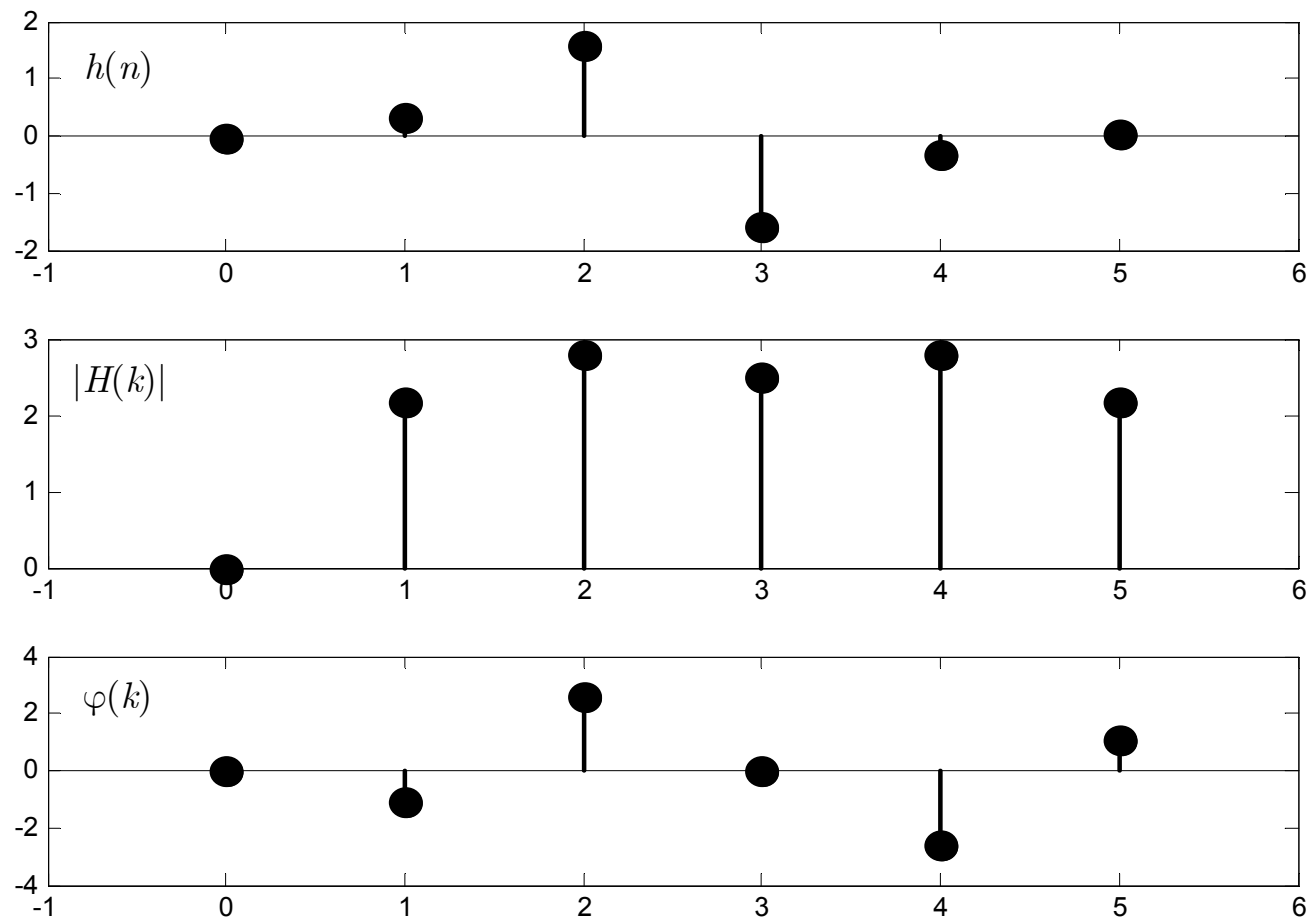
第一种抽样, 奇对称, 偶数点  $N = 6$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 线性相位约束条件

第二种抽样方法				
	$h(n)$ 中心偶对称 $N$ 为奇数	$h(n)$ 中心偶对称 $N$ 为偶数	$h(n)$ 中心奇对称 $N$ 为奇数	$h(n)$ 中心奇对称 $N$ 为偶数
幅度约束	$ H(k)  =  H(N - k - 1) $ $k = 0 \sim (N - 1)/2$	$ H(k)  =  H(N - k - 1) $ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$	$ H(k)  =  H(N - k - 1) $ $k = 0 \sim (N - 1)/2$  $ H(\frac{N-1}{2})  = 0$	$ H(k)  =  H(N - k - 1) $ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$
相位约束	$\varphi(k) = -\varphi(N - k - 1)$ $= -(k + \frac{1}{2})(1 - \frac{1}{N})\pi$ $k = 0 \sim (N - 3)/2$  $\varphi(\frac{N-1}{2}) = 0$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k - 1)$ $= -(k + \frac{1}{2})(1 - \frac{1}{N})\pi$ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k - 1)$ $= \frac{\pi}{2} - (k + \frac{1}{2})(1 - \frac{1}{N})\pi$ $k = 0 \sim (N - 3)/2$	$\varphi(k) = -\varphi(N - k - 1)$ $= \frac{\pi}{2} - (k + \frac{1}{2})(1 - \frac{1}{N})\pi$ $k = 0 \sim (N/2 - 1)$



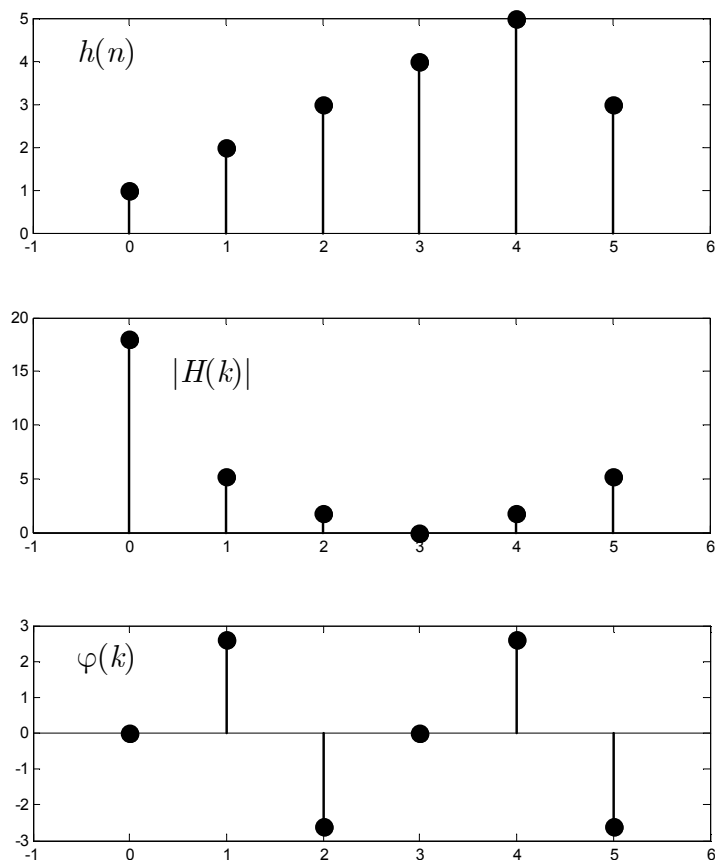
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

对于第二种抽样方式，当 $h(n)$ 为实数时

$$H(k) = H^*(N - 1 - k)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} |H(k)| = |H(N - 1 - k)| \\ \theta(k) = \arg[H(k)] = -\theta(N - 1 - k) \end{array} \right.$$

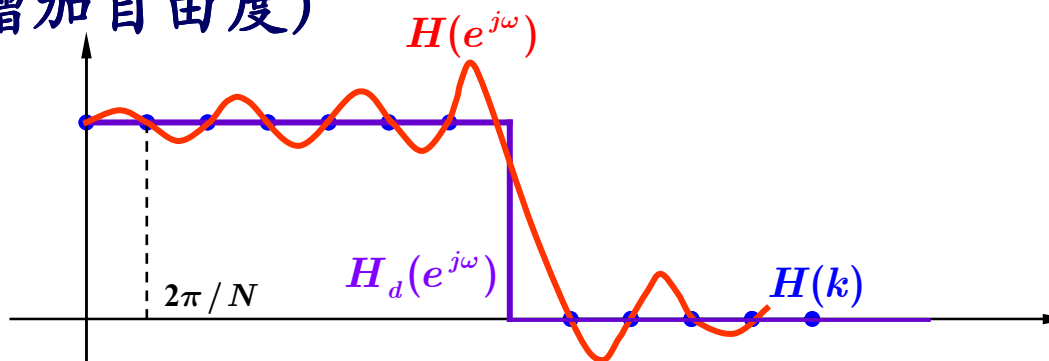
以 $k = \frac{N-1}{2}$  中心





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 过渡带的优化设计 (增加自由度)



增加过渡带抽样点, 可加大阻带衰减  $\xi$

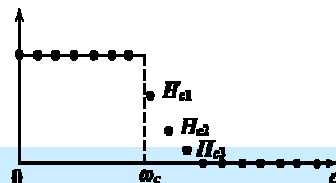
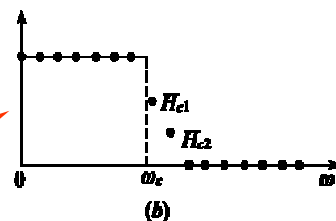
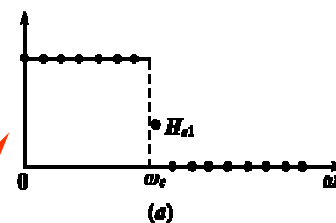
$$H(e^{j\omega}) = \sum_{k=0}^{N-1} H(k) \Phi\left(\omega - \frac{2\pi}{N}k\right)$$

不加过渡抽样点:  $\xi = -20\text{dB}$

加一点:  $\xi = -40 \sim -54\text{dB}$

加两点:  $\xi = -60 \sim -75\text{dB}$

加三点:  $\xi = -80 \sim -95\text{dB}$



NOTE

- 增加过渡带抽样点, 可加大阻带衰减, 但导致过渡带变宽
- 增加N, 使抽样点变密, 减小过渡带宽度, 但增加了计算量

优点: 频域直接设计; 窄带

缺点: 抽样频率只能是  $2\pi/N$  或者  $\pi/N$  的整数倍, 且截止频率  $\omega_c$  不能任意取值(抽样点可能无法触及)



## FIR例(书P247)

利用第一种频率抽样法设计一个频率特性为矩形的理想低通滤波器，截止频率为  $0.5\pi$ ，抽样点数为  $N = 33$ ，要求滤波器具有线性相位频率响应，并写出  $H(k)$ ， $h(n)$ ， $H(e^{j\omega})$  和  $H(z)$



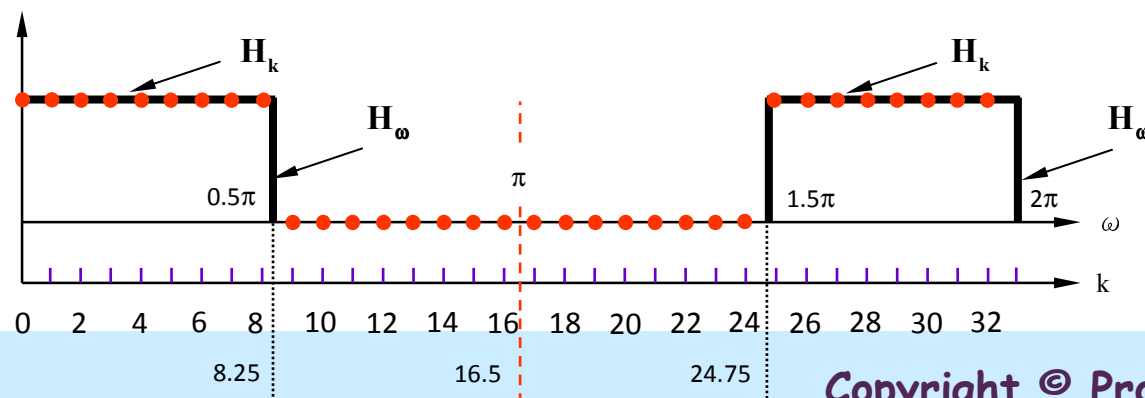
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

解:

$$H_d(e^{j\omega}) = H_\omega e^{j\phi(\omega)} = \begin{cases} e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} = e^{-j16\omega} & 0 \leq \omega \leq 0.5\pi, 1.5\pi \leq \omega \leq 2\pi \\ 0 & 0.5\pi < \omega < 1.5\pi \end{cases}$$

按第一种频率抽样方式,  $N = 33$ , 得抽样点:  $H(k) = H_k e^{j\phi_k}$ , 其中

$$H_k = H_{N-k} = \begin{cases} 1 & 0 \leq k \leq \left\lfloor \frac{N\omega_p}{2\pi} \right\rfloor = 8 \\ 0 & \left\lfloor \frac{N\omega_p}{2\pi} \right\rfloor + 1 = 9 \leq k \leq \left\lfloor \frac{N}{2} \right\rfloor = 16 \end{cases}; \quad \phi_k = -k \left( 1 - \frac{1}{N} \right) \pi = -\frac{32}{33} k \pi \quad k=0 \sim 32$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$h(n) = \frac{H_0}{N} + \frac{2}{N} \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} H_k \cos \left[ -k \left( 1 - \frac{1}{N} \right) \pi + \frac{2\pi}{N} kn \right], n = 0, 1, \dots, N-1$$

$$= \frac{1}{33} + \frac{2}{33} \sum_{k=1}^8 \cos \left[ \frac{2k\pi}{33} (n-16) \right], n = 0, 1, \dots, 32$$

$$H(e^{j\omega}) = e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \left\{ \frac{H_0 \sin\left(\frac{\omega N}{2}\right)}{N \sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} + \sum_{k=1}^M \frac{H_k}{N} \left[ \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)} + \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)} \right] \right\}$$

$$= e^{-j16\omega} \left\{ \frac{\sin\left(\frac{33\omega}{2}\right)}{33 \sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} + \sum_{k=1}^8 \left[ \frac{\sin\left[33\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{33}\right)\right]}{33 \sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{33}\right)} + \frac{\sin\left[33\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{33}\right)\right]}{33 \sin\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{33}\right)} \right] \right\}$$

$$= e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \left\{ h\left(\frac{N-1}{2}\right) + \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} 2h(n) \cos \left[ \omega \left( \frac{N-1}{2} - n \right) \right] \right\}$$



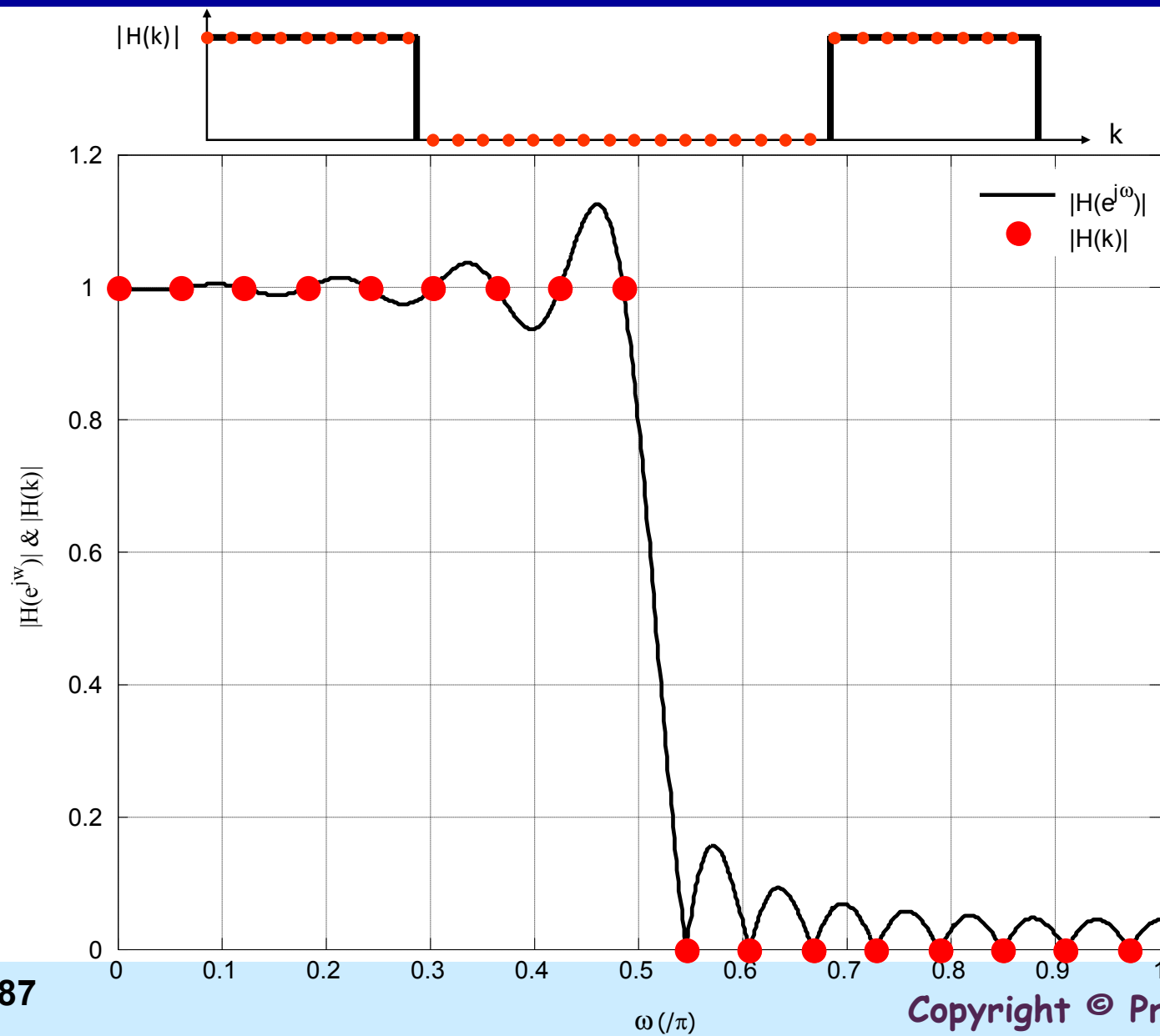
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\begin{aligned} H(z) &= \frac{1-z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \frac{H(k)}{1-W_N^{-k}z^{-1}} \\ &= \frac{1-z^{-N}}{N} \left[ \frac{H_0}{1-z^{-1}} + \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} \frac{2(-1)^k \cos\left(\frac{\pi}{N}k\right)(1-z^{-1})}{1-2\cos\left(\frac{2\pi}{N}k\right)z^{-1}+z^{-2}} \right] \\ &= \frac{1-z^{-33}}{33} \left[ \frac{1}{1-z^{-1}} + \sum_{k=1}^8 \frac{2(-1)^k \cos\left(\frac{1}{33}k\pi\right)(1-z^{-1})}{1-2\cos\left(\frac{2}{33}k\pi\right)z^{-1}+z^{-2}} \right] \end{aligned}$$

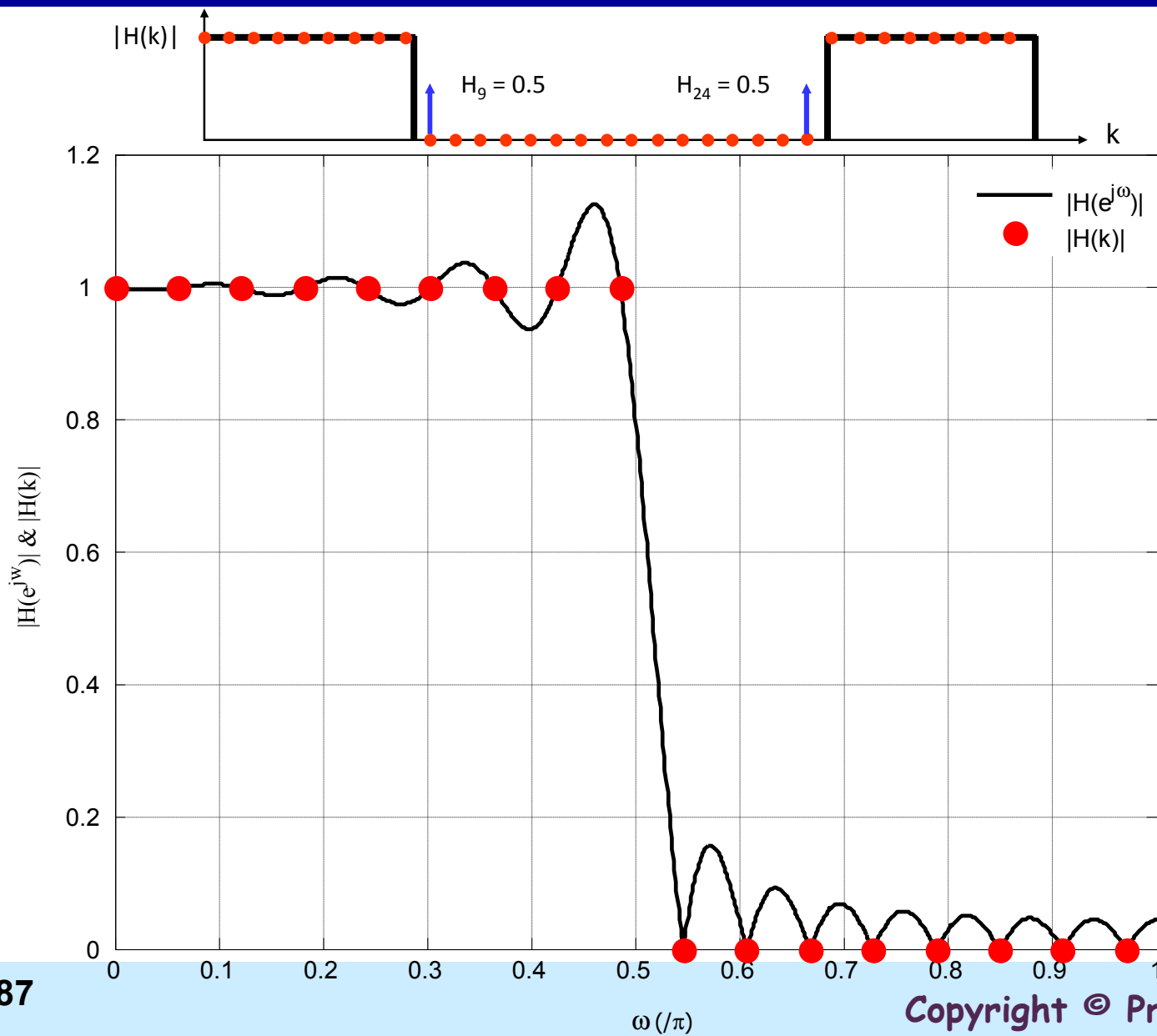
$$\begin{aligned} H(z) &= \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) \left[ z^{-n} \pm z^{-(N-1-n)} \right] + h\left(\frac{N-1}{2}\right) z^{-\frac{N-1}{2}} \\ &= \sum_{n=0}^{15} h(n) \left[ z^{-n} \pm z^{-(32-n)} \right] + h(16) z^{-16} \end{aligned}$$



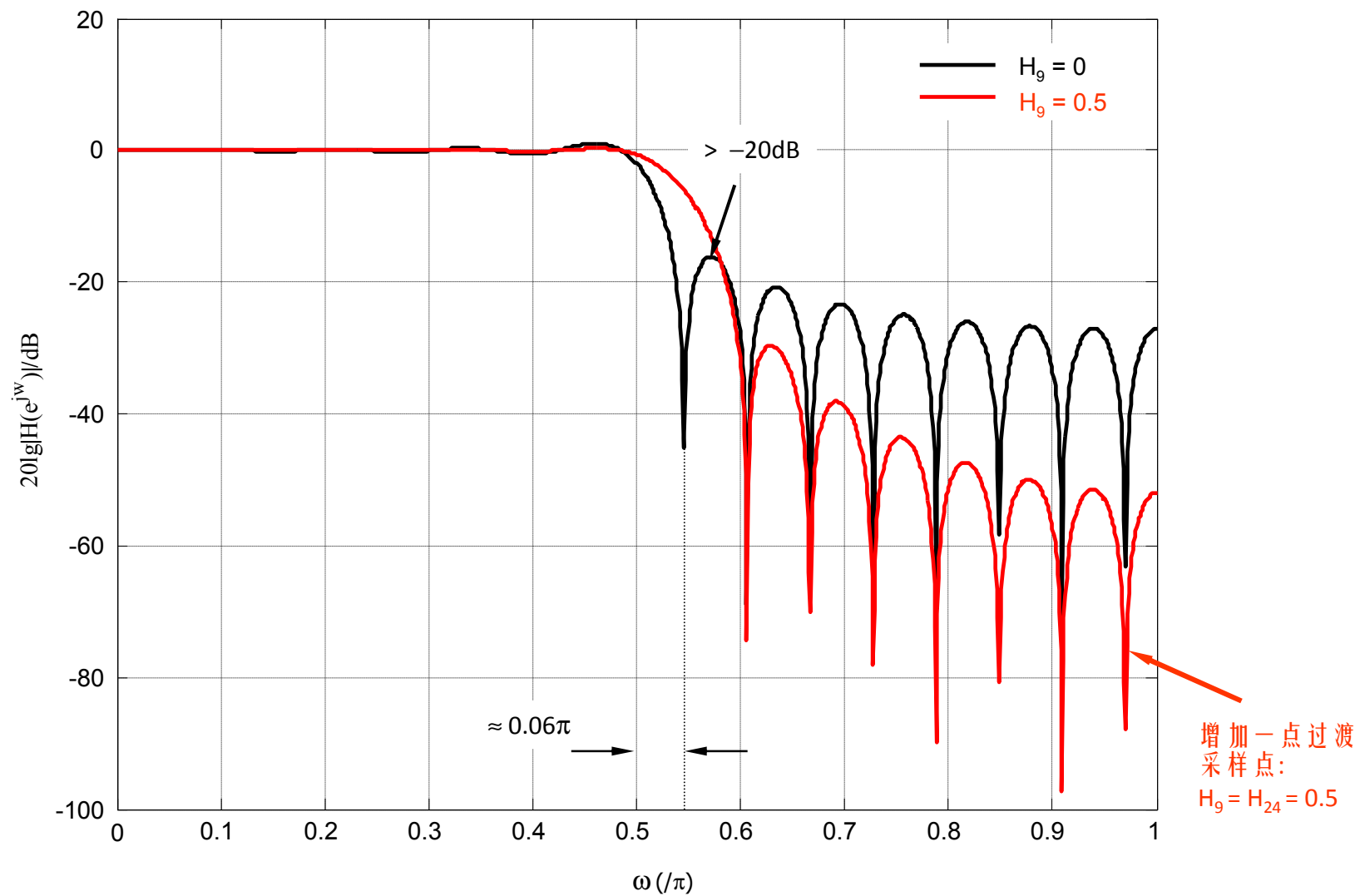
# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

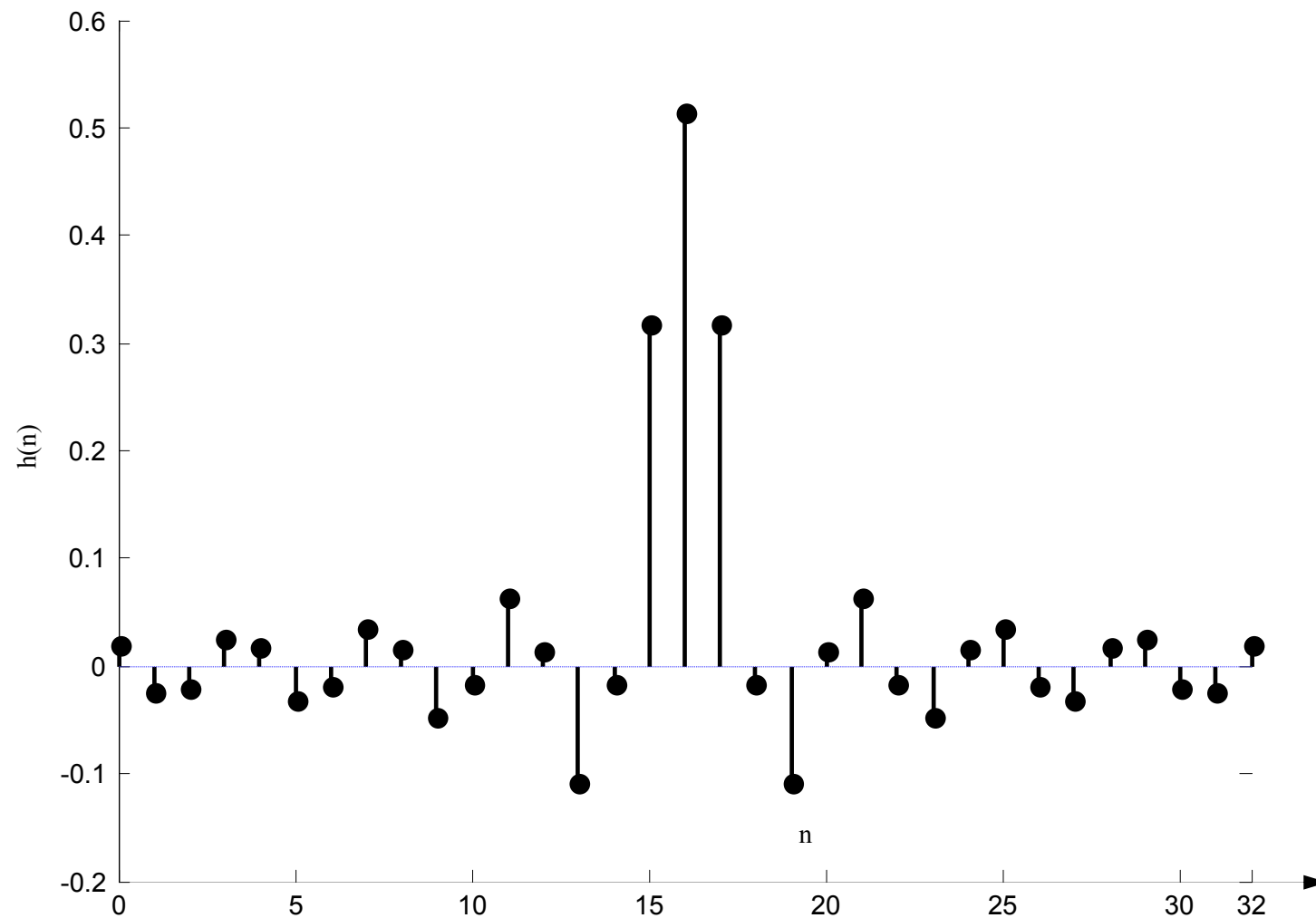


# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

只要求掌握：

- 第一种线性相位情形： $h(n)$  为中心偶对称实序列，阶数  $N$  为奇数
- 第一种采样方式：

$$\begin{aligned} H_d(e^{j\omega}) &= H_\omega e^{-j(N-1)\omega/2}; H_\omega = H_{(2\pi-\omega)}, |H_\omega| = |H_d(e^{j\omega})| \\ H(k) &= H_d(e^{j\omega})|_{\omega=2\pi k/N} = \underbrace{H_{2\pi k/N}}_{H_k} e^{\underbrace{j[-(N-1)(2\pi k/N)/2]}_{\phi_k}} = H_k e^{j\phi_k} \end{aligned}$$

◆ 频率采样符幅应满足条件：

$$H_k = H_{2\pi k/N} = H_{2\pi(N-k)/N} = H_{(N-k)}; |H_k| = |H(k)|$$

◆ 频率采样相位应满足条件：

$$\phi_k = -\left(\frac{N-1}{2}\right)\left(\frac{2\pi}{N}k\right) = -k\pi\left(1 - \frac{1}{N}\right); e^{j\phi_{(N-k)}} = e^{-j\phi_k} \quad \text{--- } N \text{ 为奇数 ---}$$



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

## 系统单位脉冲响应、传函、频响

奇数点中心偶对称单位脉冲响应、第一种采样方式:

$$h(n) = \frac{H_0}{N} + \frac{2}{N} \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} H_k \cos \left[ -k \left( 1 - \frac{1}{N} \right) \pi + \frac{2\pi}{N} kn \right], n = 0, 1, \dots, N-1$$

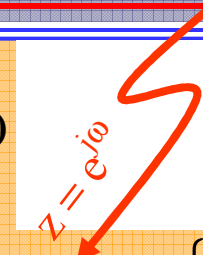
$$H(z) = \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) [z^{-n} + z^{-(N-1-n)}] + h\left(\frac{N-1}{2}\right) z^{-\frac{N-1}{2}} = z^{-\frac{N-1}{2}} \left[ h\left(\frac{N-1}{2}\right) + \sum_{n=0}^{\frac{N-3}{2}} h(n) [z^{\frac{(N-1)}{2}-n} + z^{-\frac{(N-1)}{2}-n}] \right]$$

Windowing method

$$= \frac{1-z^{-N}}{N} \sum_{k=0}^{\frac{N-1}{2}} \frac{H(k)}{1-W_N^{-k}z^{-1}} = \frac{1-z^{-N}}{N} \left[ \frac{H_0}{1-z^{-1}} + \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} \frac{2(-1)^k H_k \cos(\pi k / N)(1-z^{-1})}{1-2\cos(2\pi k / N)z^{-1}+z^{-2}} \right]$$

Sampling method

$H(e^{j\omega})$



$$= e^{-j\left(\frac{N-1}{2}\right)\omega} \left\{ \frac{H_0 \sin\left(\frac{\omega N}{2}\right)}{N \sin\left(\frac{\omega}{2}\right)} + \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} \frac{H_k}{N} \left[ \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} - \frac{k\pi}{N}\right)} + \frac{\sin\left[N\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)\right]}{\sin\left(\frac{\omega}{2} + \frac{k\pi}{N}\right)} \right] \right\}$$

Sampling method



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

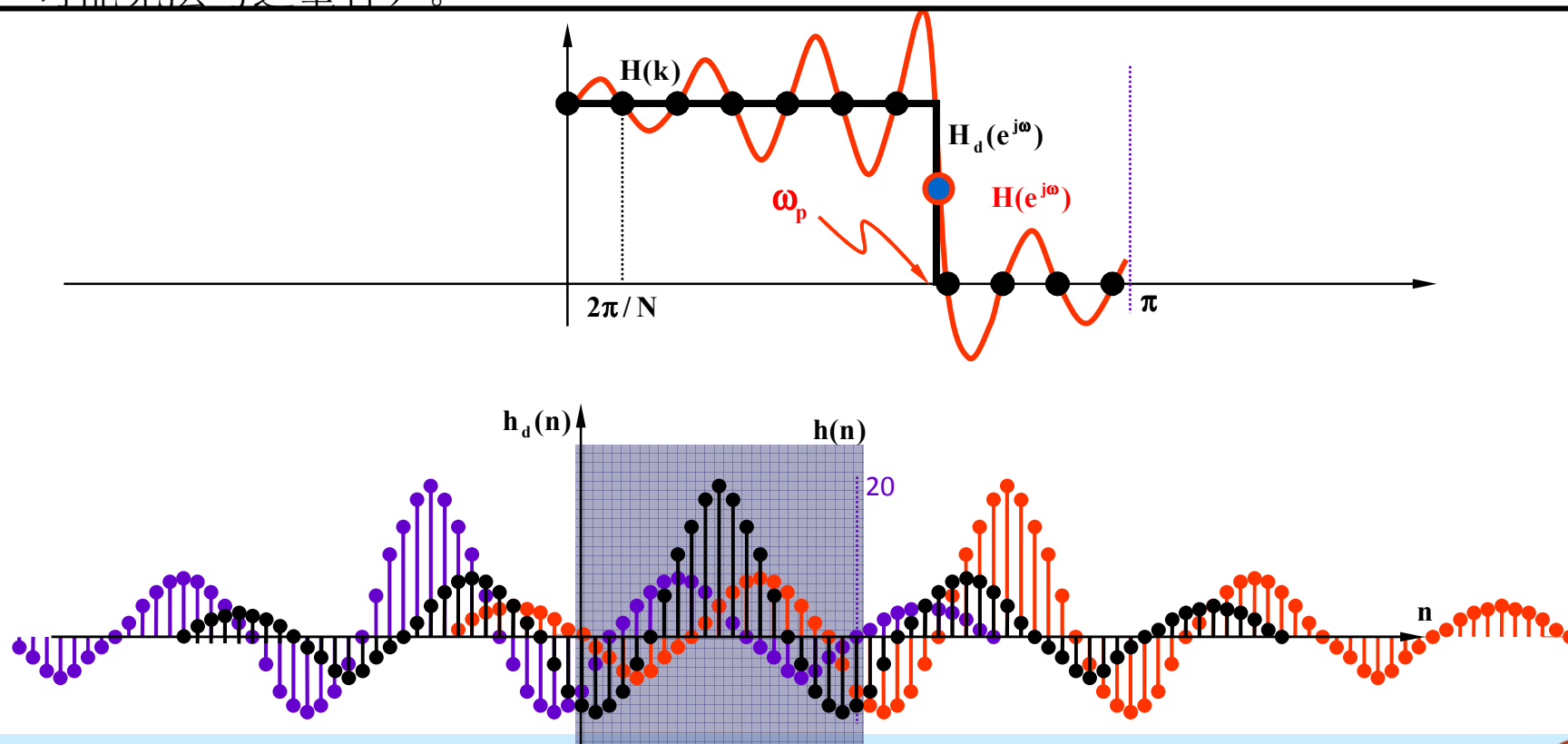
## FIR频率采样设计方法步骤

- 确定滤波器的技术指标，及预期频率响应（简单起见，可从理想选频特性开始）
- 选择频率采样类型：
  - 类型 I:  $kF_s/N$
  - 类型 II:  $(k + 1/2)F_s/N$
- 计算所需频率采样点数  $N$  及对应的频域采样值  $H(k)$ ，确定过渡带中频率采样点数  $M$  以及对应的幅度
- 计算滤波器传递函数  $H(z)$  和频率响应  $H(e^{j\omega})$
- 检验结果是否满足指标，如果不满足，返回步骤二或三重新设计



# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

- 虽然 FIR 数字滤波器的频率响应不能任意设定（有时物理不可实现），但一些特殊频点上的响应却可精确控制（根据频率采样定理、DFT与DTFT之间的关系）；
- 优点：频域直接设计：适合于窄带滤波器的设计；
- 缺点：抽样频率只能是 $\pi/N$ 的整偶（或奇）数倍，且截止频率不能任意取值（采样点可能无法与之重合）。





# 数字信号处理 (Digital Signal Processing)

第5章要求:

- IIR巴特沃思数字低通滤波器设计（低通）：  
脉冲响应不变、双线性变换
- FIR线性相位响应数字滤波器设计（低通、高通、带通、带阻）：  
时域平移截断、频域均匀采样

## 合理舍弃

- \* 巴特沃斯模拟逼近→脉冲响应不变（折叠）/双线性变换数字化（变形） 数↔模映射不同
- \* 窗函数方法（时域截断）；频率采样方法（频域采样）

