

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

本节主要内容

- 傅里叶变换的对称性质
- z 变换定义、收敛域
- 拉氏变换、傅氏变换及 z 变换间关系
- 逆 z 变换

§ 2-6 傅立叶变换的对称性质

一、几个术语

1. 对任意实序列:

1. $x(n)$ 为实序列, 若 $x(n) = x(-n)$, 则称偶对称
记为: $x_e(n) = x_e(-n)$ even

2. $x(n)$ 为实序列, 若 $x(n) = -x(-n)$, 则称奇对称
记为: $x_o(n) = -x_o(-n)$ odd

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

3. $x(n)$ 为实序列, $\frac{1}{2}[x(n) + x(-n)]$ 是偶序列

$$\text{即: } x_e(n) = \frac{1}{2}[x(n) + x(-n)]$$

4. $x(n)$ 为实序列, $\frac{1}{2}[x(n) - x(-n)]$ 是奇序列

$$\text{即: } x_o(n) = \frac{1}{2}[x(n) - x(-n)]$$

$$\Rightarrow x(n) = x_e(n) + x_o(n)$$

结论: 任一实序列可由偶序列和奇序列之和构成。



2. 对任意复序列:

1. $x(n)$ 为复序列, 若 $x(n) = x^*(-n)$, 则称共轭对称
记为: $x_e(n) = x_e^*(-n)$

2. $x(n)$ 为复序列, 若 $x(n) = -x^*(-n)$, 则称共轭反对称
记为: $x_o(n) = -x_o^*(-n)$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

3. $x(n)$ 为复序列, $\frac{1}{2}[x(n) + x^*(-n)]$ 是共轭对称序列

$$\text{即: } x_e(n) = \frac{1}{2}[x(n) + x^*(-n)]$$

4. $x(n)$ 为复序列, $\frac{1}{2}[x(n) - x^*(-n)]$ 是共轭反对称序列

$$\text{即: } x_o(n) = \frac{1}{2}[x(n) - x^*(-n)]$$

$$\Rightarrow x(n) = x_e(n) + x_o(n)$$

结论: 任一复序列可由共轭对称序列和共轭反对称序列之和构成。



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

3. DTFT的共轭对称与共轭反对称:

傅里叶变换 $X(e^{j\omega})$ 可分解为共轭对称函数和共轭反对称函数之和

$$X(e^{j\omega}) = X_e(e^{j\omega}) + X_o(e^{j\omega})$$

$$X_e(e^{j\omega}) = \frac{1}{2} [X(e^{j\omega}) + X^*(e^{-j\omega})] \text{ 是共轭对称函数}$$

$$\text{即: } X_e(e^{j\omega}) = X_e(e^{-j\omega})$$

$$X_o(e^{j\omega}) = \frac{1}{2} [X(e^{j\omega}) - X^*(e^{-j\omega})] \text{ 是共轭反对称函数}$$

$$\text{即: } X_o(e^{j\omega}) = -X_o(e^{-j\omega})$$

DTFT 离散时间傅里叶变换

$$\begin{cases} X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n)e^{-j\omega n} \\ x(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \end{cases}$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

DTFT的对称性质:

DTFT离散时间傅里叶变换

$$\begin{cases} X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n)e^{-j\omega n} \\ x(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \end{cases}$$



即:

$$\begin{aligned} x(n) &\leftrightarrow X(e^{j\omega}) \\ x^*(n) &\leftrightarrow X^*(e^{-j\omega}) \\ x^*(-n) &\leftrightarrow X^*(e^{j\omega}) \end{aligned}$$

$$1. DTFT[x^*(n)] = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x^*(n)e^{-j\omega n} = \left[\sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n)e^{j\omega n} \right]^* = [X(e^{-j\omega})]^* = X^*(e^{-j\omega})$$

$$2. DTFT[x^*(-n)] = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x^*(-n)e^{-j\omega n} = \sum_{m=-\infty}^{+\infty} x^*(m)e^{j\omega m} = \left[\sum_{m=-\infty}^{+\infty} x(m)e^{-j\omega m} \right]^*$$

$$= \left[\sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n)e^{-j\omega n} \right]^* = [X(e^{j\omega})]^* = X^*(e^{j\omega})$$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

DTFT 离散时间傅里叶变换

$$\begin{cases} X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n)e^{-j\omega n} \\ x(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \end{cases}$$

$$x(n) \leftrightarrow X(e^{j\omega})$$

$$x^*(n) \leftrightarrow X^*(e^{-j\omega})$$

$$x^*(-n) \leftrightarrow X^*(e^{j\omega})$$

$$\operatorname{Re}\{x(n)\} = \frac{1}{2}[x(n) + x^*(n)] \leftrightarrow \frac{1}{2}[X(e^{j\omega}) + X^*(e^{-j\omega})] = X_e(e^{j\omega})$$

$$j \operatorname{Im}\{x(n)\} = \frac{1}{2}[x(n) - x^*(n)] \leftrightarrow \frac{1}{2}[X(e^{j\omega}) - X^*(e^{-j\omega})] = X_o(e^{j\omega})$$

$$x_e(n) = \frac{1}{2}[x(n) + x^*(-n)] \leftrightarrow \frac{1}{2}[X(e^{j\omega}) + X^*(e^{j\omega})] = \operatorname{Re}\{X(e^{j\omega})\}$$

$$x_o(n) = \frac{1}{2}[x(n) - x^*(-n)] \leftrightarrow \frac{1}{2}[X(e^{j\omega}) - X^*(e^{j\omega})] = j \operatorname{Im}\{X(e^{j\omega})\}$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

实序列: $x(n) \leftrightarrow X(e^{j\omega})$ 是共轭对称

$$1. x(n) = x^*(n) \Rightarrow X(e^{j\omega}) = X^*(e^{-j\omega})$$

$$2. \begin{cases} X(e^{j\omega}) = \operatorname{Re}\{X(e^{j\omega})\} + j \operatorname{Im}\{X(e^{j\omega})\} \\ X^*(e^{-j\omega}) = \operatorname{Re}\{X(e^{-j\omega})\} - j \operatorname{Im}\{X(e^{-j\omega})\} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \operatorname{Re}\{X(e^{j\omega})\} = \operatorname{Re}\{X(e^{-j\omega})\} & \text{实部相等} \\ \operatorname{Im}\{X(e^{j\omega})\} = -\operatorname{Im}\{X(e^{-j\omega})\} & \text{虚部相反} \end{cases}$$

$X(e^{j\omega})$ 实部是偶函数, 虚部是奇函数

$$3. \text{极坐标形式: } X(e^{j\omega}) = |X(e^{j\omega})| e^{j \arg[X(e^{j\omega})]}$$

$$\text{幅度是 } \omega \text{ 的偶函数 } |X(e^{j\omega})| = |X(e^{-j\omega})|$$

$$\text{相位是 } \omega \text{ 的奇函数 } \arg[X(e^{j\omega})] = -\arg[X(e^{-j\omega})]$$

$$x(n) \leftrightarrow X(e^{j\omega})$$

$$x^*(n) \leftrightarrow X^*(e^{-j\omega})$$

$$x^*(-n) \leftrightarrow X^*(e^{j\omega})$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

例 2.20 若 $x(n) = R_5(n) = u(n) - u(n-5)$ ，求此序列的傅里叶变换 $X(e^{j\omega})$ 。

解

$$X(e^{j\omega}) = \text{DTFT}[R_5(n)]$$

$$= \sum_{n=0}^4 e^{-j\omega n} = \frac{1 - e^{-j5\omega}}{1 - e^{-j\omega}} = \frac{e^{-j\frac{5}{2}\omega} \left(e^{j\frac{5}{2}\omega} - e^{-j\frac{5}{2}\omega} \right)}{e^{-j\frac{1}{2}\omega} \left(e^{j\frac{1}{2}\omega} - e^{-j\frac{1}{2}\omega} \right)}$$

$$= e^{-j2\omega} \left[\frac{\sin\left(\frac{5}{2}\omega\right)}{\sin\left(\frac{1}{2}\omega\right)} \right] = |X(e^{j\omega})| e^{j\varphi(\omega)}$$

其中，幅频特性

$$|X(e^{j\omega})| = \left| \frac{\sin\left(\frac{5}{2}\omega\right)}{\sin\left(\frac{1}{2}\omega\right)} \right|$$

相频特性

$$\varphi(\omega) = -2\omega + \arg \left[\frac{\sin\left(\frac{5}{2}\omega\right)}{\sin\left(\frac{1}{2}\omega\right)} \right]$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

式中, $\arg[\cdot]$ 表示方括号内表达式引入的相移, 此处, 其值在不同 ω 区间分别为 $0, \pi, 2\pi, 3\pi, \dots$ 图 2.10 画出了 $R_5(n)$ 及其幅频特性和相频特性。

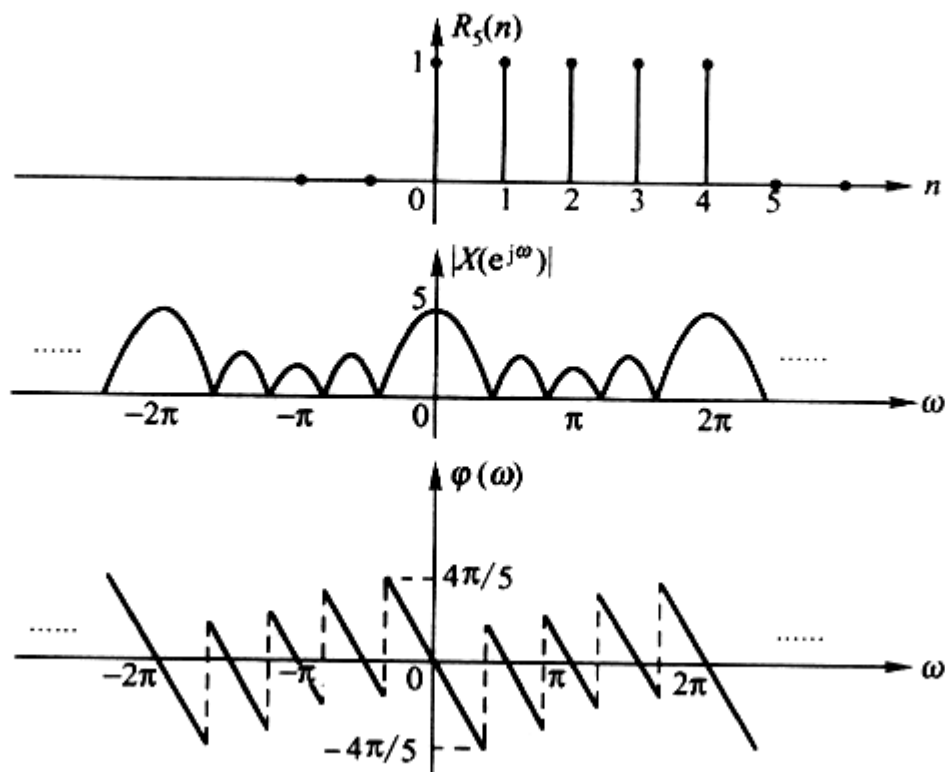


图 2.10 序列 $R_5(n)$ 的傅里叶变换

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

TABLE 4.4 SYMMETRY PROPERTIES OF THE DISCRETE-TIME FOURIER TRANSFORM

| Sequence | DTFT |
|---|--|
| $x(n)$ | $X(\omega)$ |
| $x^*(n)$ | $X^*(-\omega)$ |
| $x^*(-n)$ | $X^*(\omega)$ |
| $x_R(n)$ | $X_R(\omega) = \frac{1}{2}[X(\omega) + X^*(-\omega)]$ |
| $jx_I(n)$ | $X_I(\omega) = \frac{1}{2j}[X(\omega) - X^*(-\omega)]$ |
| $x_e(n) = \frac{1}{2}[x(n) + x^*(-n)]$ | $X_R(\omega)$ |
| $x_o(n) = \frac{1}{2j}[x(n) - x^*(-n)]$ | $jX_I(\omega)$ |
| Real Signals | |
| Any real signal | $X(\omega) = X^*(-\omega)$ |
| $x(n)$ | $X_R(\omega) = X_R(-\omega)$ |
| | $X_I(\omega) = -X_I(-\omega)$ |
| | $ X(\omega) = X(-\omega) $ |
| | $\angle X(\omega) = -\angle X(-\omega)$ |
| $x_e(n) = \frac{1}{2}[x(n) + x(-n)]$ | $X_R(\omega)$ |
| (real and even) | (real and even) |
| $x_o(n) = \frac{1}{2j}[x(n) - x(-n)]$ | $jX_I(\omega)$ |
| (real and odd) | (imaginary and odd) |



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

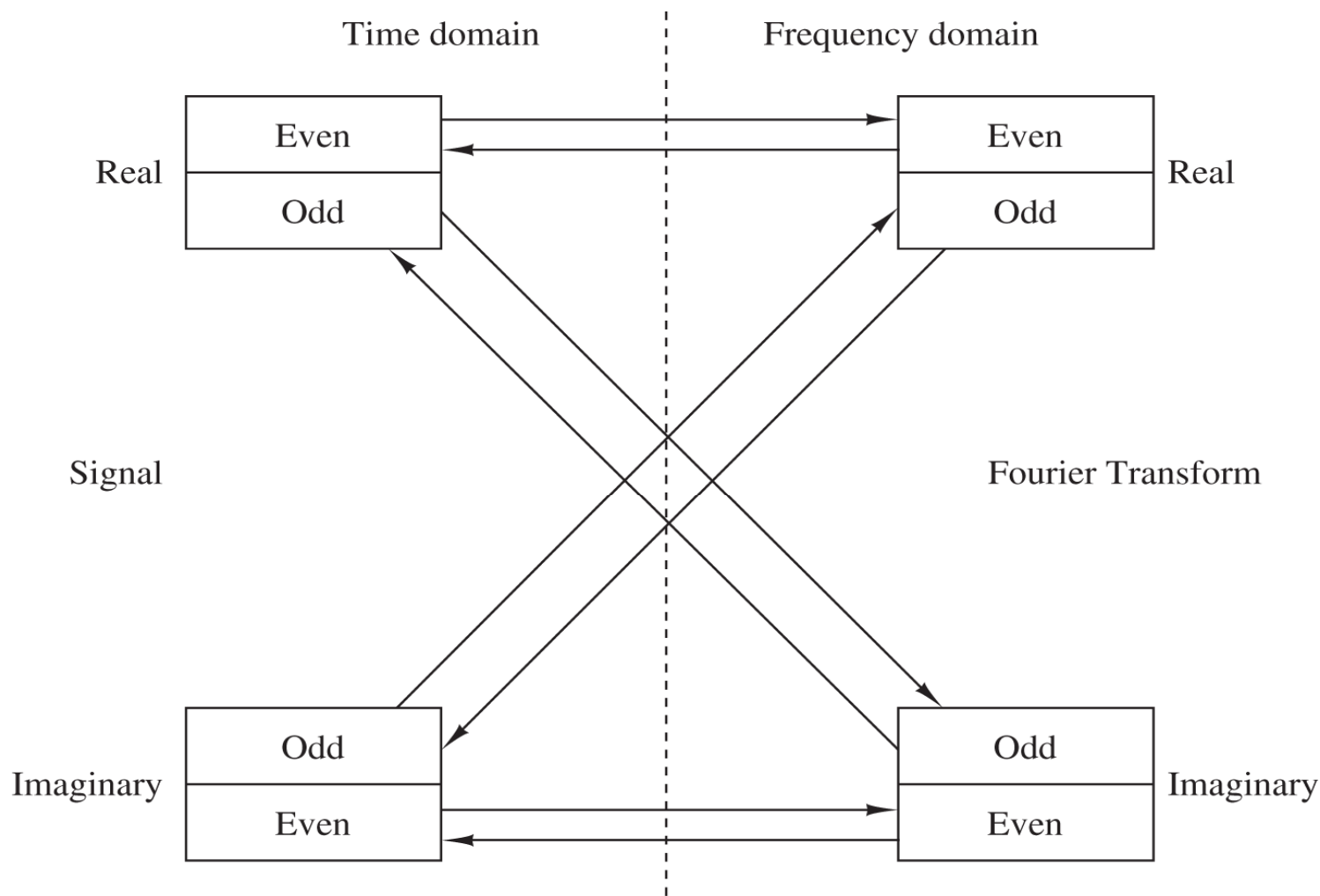


Figure 4.4.2 Summary of symmetry properties for the Fourier transform.

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

§ 2-7 z 变换

z 变换的定义

$$\begin{cases} X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) z^{-n} \\ z = r \cdot e^{j\omega} \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{z是一个复变量, 所在复平面称为z平面} \\ \text{双边Z变换} \end{array}$$

$$\Rightarrow X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) (r \cdot e^{j\omega})^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \boxed{x(n) r^{-n}} \cdot e^{-j\omega n} = F \{ x(n) r^{-n} \}$$

L 变换是连续时间信号与系统的复频域变换, 是 F 变换的推广, 把不绝对可积的信号变为指数函数的积分形式;

Z 变换是离散时间傅里叶变换的推广, 把不绝对可和的信号变为指数函数的求和形式;

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

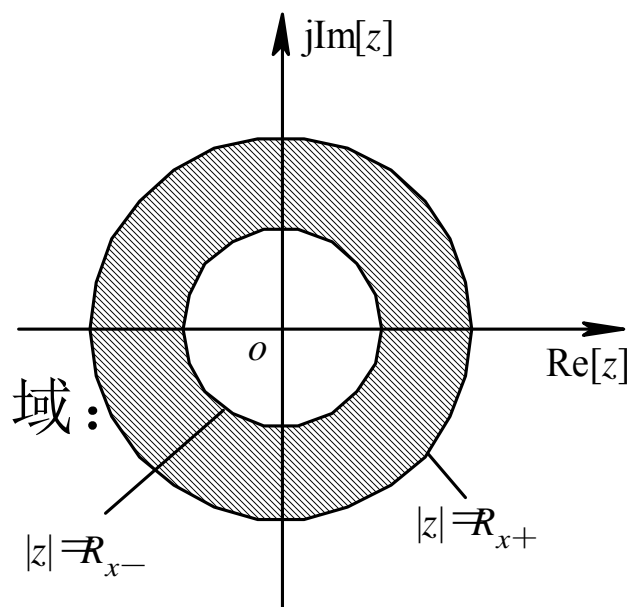
Z变换的收敛域

定义：使某一序列 $x(n)$ 的z变换 $\sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) z^{-n}$ 级数收敛的z平面上所有z值的集合。

收敛条件： $\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x(n) z^{-n}| < \infty$ 绝对可和

一般幂级数收敛域为z平面上某个环形区域：

$$R_{x-} < |z| < R_{x+}$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

常用的 z 变换是一个有理函数，用两个多项式之比表示：

$$X(z) = \frac{P(z)}{Q(z)}$$

分子多项式 $P(z)$ 的根是 $X(z)$ 的零点，分母多项式 $Q(z)$ 的根是 $X(z)$ 的极点。
在极点处 z 变换不存在，因此收敛域中没有极点，收敛域总是用极点限定其边界。 葛



序列 $x(n)$ 的特性与 $X(z)$ 的收敛域

1. 有限长序列: $X(z) = \sum_{n=N_1}^{N_2} x(n)z^{-n}$

2. 右边序列: $X(z) = \sum_{n=N_1}^{\infty} x(n)z^{-n}$

3. 左边序列: $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{N_2} x(n)z^{-n}$

4. 双边序列: $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n}$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

1.有限长序列:

$$x(n) = \begin{cases} x(n) & n_1 \leq n \leq n_2 \\ 0 & \text{其他}n \end{cases}$$

其z变换为

$$X(z) = \sum_{n=n_1}^{n_2} x(n)z^{-n}$$

$$|x(n)| < \infty$$

收敛域取决于

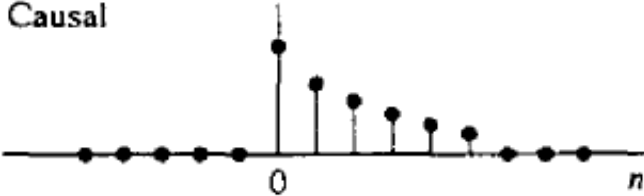
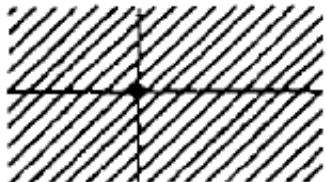
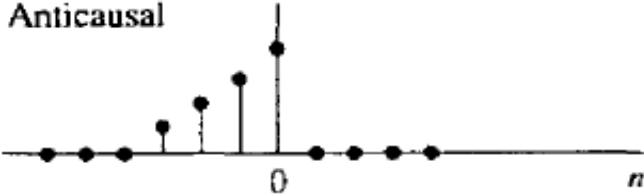
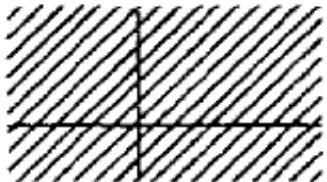
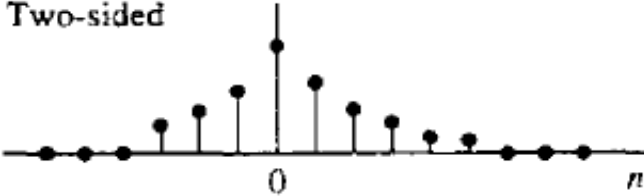
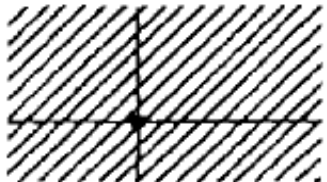
$$|z|^{-n} < \infty \quad n_1 \leq n \leq n_2$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

有限长序列

TABLE 3.1 CHARACTERISTIC FAMILIES OF SIGNALS WITH THEIR CORRESPONDING ROC

| Signal | ROC |
|--|---|
| Finite-Duration Signals | |
| <div>Causal</div>  |  <div>Entire z-plane except $z = 0$</div> |
| <div>Anticausal</div>  |  <div>Entire z-plane except $z = \infty$</div> |
| <div>Two-sided</div>  |  <div>Entire z-plane except $z = 0$ and $z = \infty$</div> |

例：求单位脉冲序列 $\delta(n)$ 的 z 变换。

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

例：求矩形序列 $x(n)=R_N(n)$ 的Z变换及其收敛域。

解

$$\begin{aligned} X(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} R_N(n) z^{-n} = \sum_{n=0}^{N-1} z^{-n} \\ &= 1 + z^{-1} + z^{-2} + \cdots + z^{-(N-1)} \end{aligned}$$

这是一个有限项几何级数之和。因此

$$X(z) = \frac{1 - z^{-N}}{1 - z^{-1}} \quad 0 < |z| \leq \infty$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

2. 无限长-右边序列

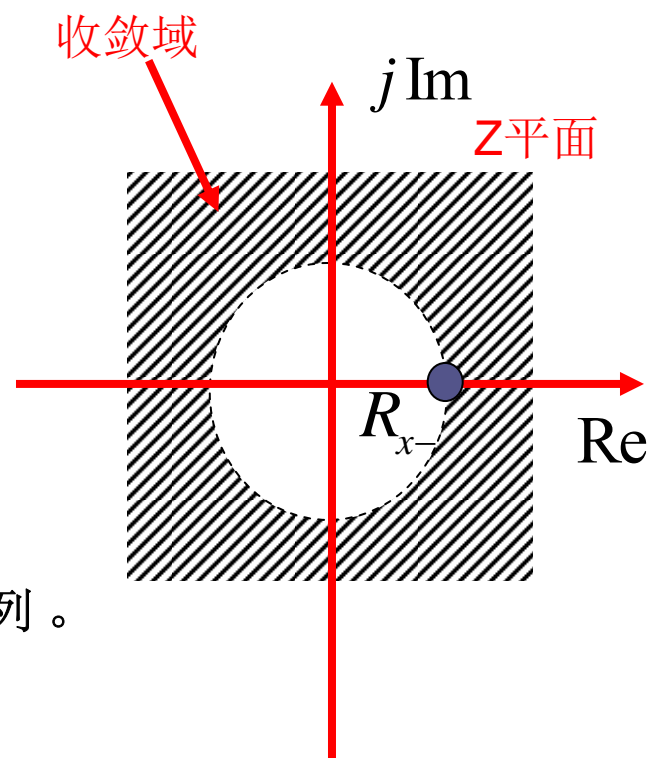
$$X(z) = \sum_{n=n_1}^{\infty} x(n)z^{-n} = \sum_{n=n_1}^{-1} x(n)z^{-n} + \sum_{n=0}^{\infty} x(n)z^{-n}$$

收敛域为:

$$R_{x-} < |z| < \infty$$

特例: 如果右边序列的 $n_1 \geq 0$, 则称该序列为因果序列。
其ZT的收敛域为

$$R_{x-} < |z| \leq \infty$$

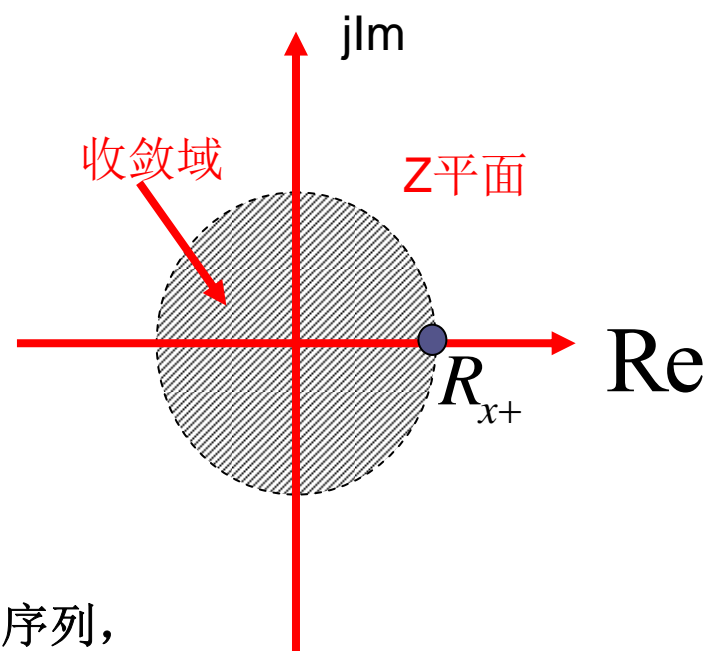


3. 无限长-左边序列

$$x(n) = \begin{cases} x(n), & n \leq n_2 \\ 0, & n \text{ 为其他值} \end{cases}$$

收敛域为:

$$|z| < R_{z+}$$



特例：如果左边序列的 $n_2 \leq 0$ ，则称该序列为逆因果序列，其收敛域为： $0 \leq |z| < R_{z+}$ 可见，收敛域可以包括 0。

4. 双边序列

一个双边序列可以看作一个右边序列和一个左边序列之和，即

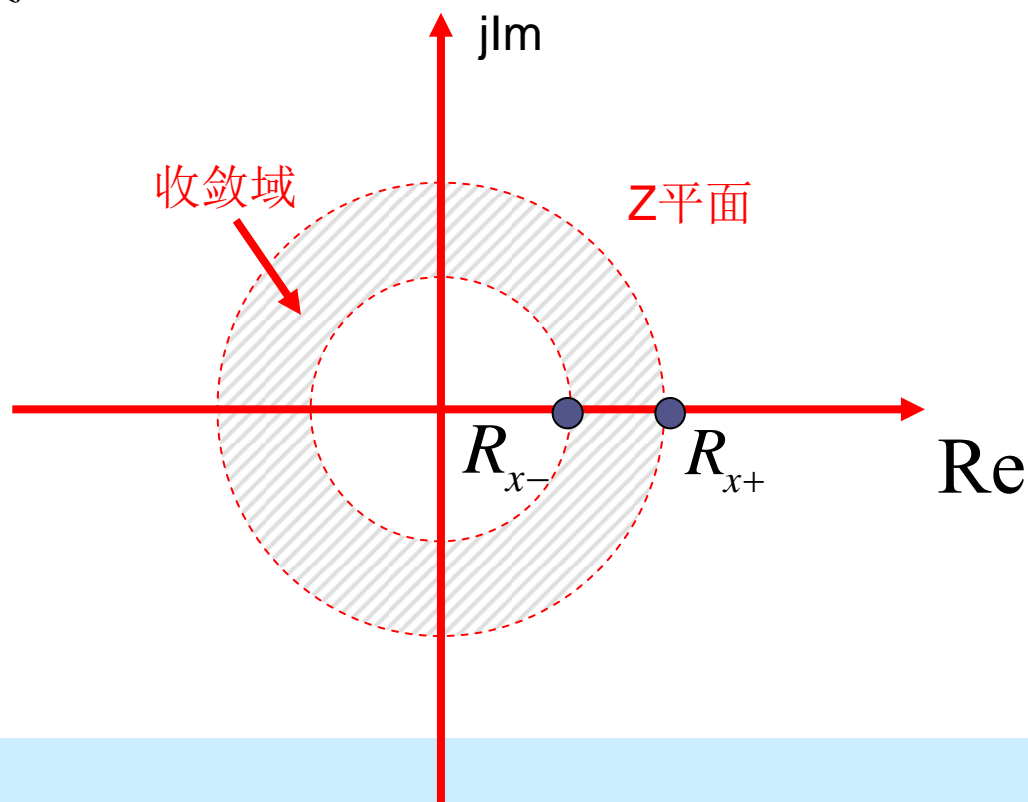
$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} x(n)z^{-n} + \sum_{n=-\infty}^{-1} x(n)z^{-n}$$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

双边序列ZT的收敛域是这两个序列ZT的收敛域的公共部分，即为一个环域：

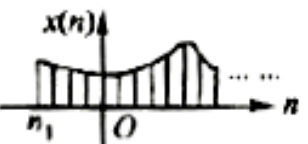
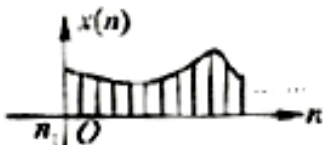
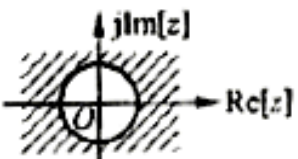
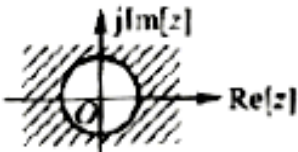
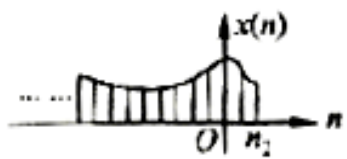

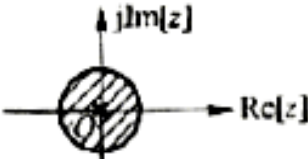
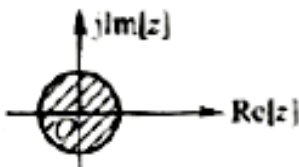

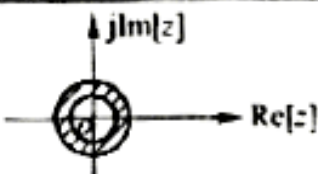
$$R_{z-} < |z| < R_{z+}$$

如果 $R_{z-} \geq R_{z+}$ ，则 $X(z)$ 无收敛域，所以该序列的ZT不存在。



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

(续表)

| 序列形式 | z 变换收敛域 |
|---|---|
| 右边序列 1. $n_1 < 0$ $n_2 = \infty$  2. $n_1 \geq 0$ $n_2 = \infty$  因果序列 |  $R_{s1} < z < \infty$  $R_{s1} < z $ |
| 左边序列 1. $n_1 = -\infty$ $n_2 > 0$  2. $n_1 = -\infty$ $n_2 \leq 0$  |  $0 < z < R_{s2}$  $ z < R_{s2}$ |
| 双边序列 $n_1 = -\infty$ $n_2 = \infty$  |  $R_{s1} < z < R_{s2}$ |

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

例：求如下两个函数的 z 变换

$$1. \quad x(n) = \alpha^n \mu(n)$$

$$2. \quad -\alpha^n \mu(-n-1)$$

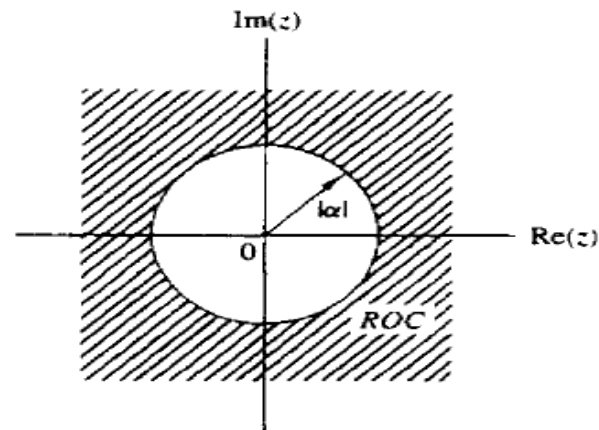
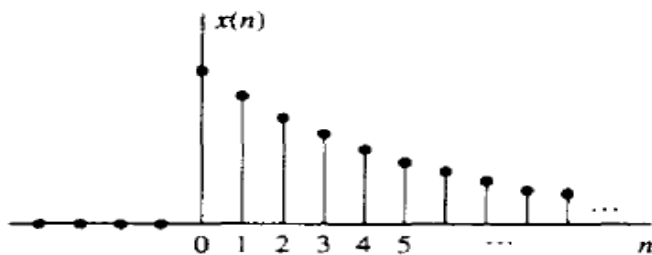


数字信号处理 (Digital Signal Processing)

1. $x(n) = \alpha^n \mu(n)$

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} a^n z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (az^{-1})^n$$

$$x(n) = a^n u(n) \xleftrightarrow{z} X(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$



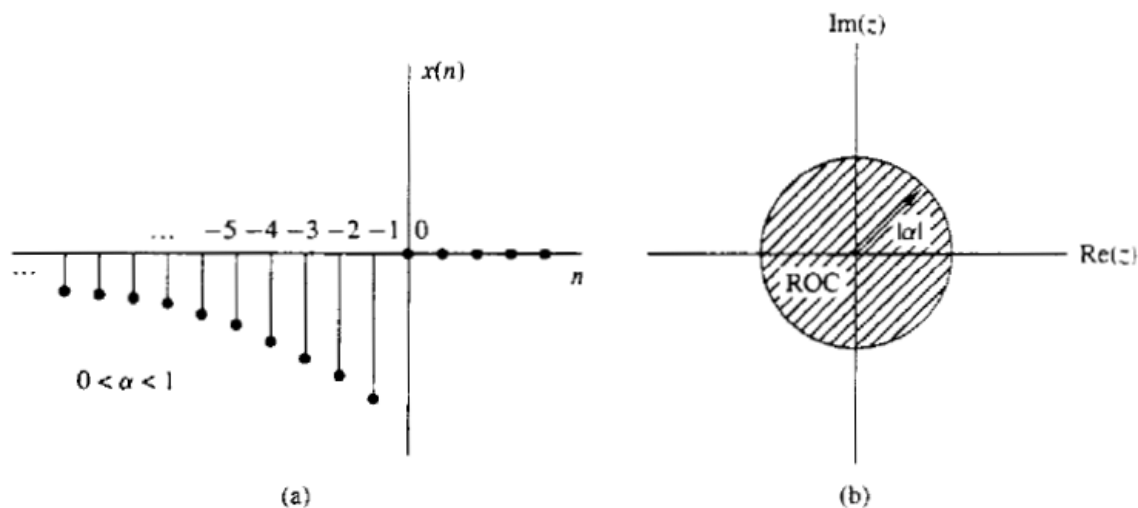
数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$2. \quad -\alpha^n \mu(-n-1)$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{-1} (-\alpha^n) z^{-n} = -\sum_{t=1}^{\infty} (\alpha^{-1} z)^t$$

$$X(z) = -\frac{\alpha^{-1} z}{1 - \alpha^{-1} z} = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}$$

$$\text{ROC: } |z| < |\alpha|$$



$$Z\{\alpha^n u(n)\} = Z\{-\alpha^n u(-n-1)\} = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}$$

相同 z 变换, 不同收敛域

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

常用序列的 z 变换

表 2-1

| 序 列 | z 变 换 | 收 敛 域 |
|---|---|--------------------------|
| 1. $\delta(n)$ | 1 | $0 \leq z \leq \infty$ |
| 2. $u(n)$ | $1/(1-z^{-1})$ | $ z > 1$ |
| 3. $R_N(n)$ | $(1-z^{-N})/(1-z^{-1})$ | $ z > 0$ |
| 4. $nu(n)$ | $z^{-1}/(1-z^{-1})^2$ | $ z > 1$ |
| 5. $a^n u(n)$ | $1/(1-az^{-1})$ | $ z > a $ |
| 6. $na^n u(n)$ | $az^{-1}/(1-az^{-1})^2$ | $ z > a $ |
| 7. $e^{j\omega_0 n} u(n)$ | $1/(1-e^{j\omega_0} z^{-1})$ | $ z > 1$ |
| 8. $\sin n\omega_0 \cdot u(n)$ | $z^{-1} \sin \omega_0 / (1 - z^{-1} 2 \cos \omega_0 + z^{-2})$ | $ z > 1$ |
| 9. $\cos n\omega_0 \cdot u(n)$ | $(1 - z^{-1} \cos \omega_0) / (1 - z^{-1} 2 \cos \omega_0 + z^{-2})$ | $ z > 1$ |
| 10. $e^{-an} \sin n\omega_0 \cdot u(n)$ | $z^{-1} e^{-a} \sin \omega_0 / (1 - z^{-1} 2e^{-a} \cos \omega_0 + z^{-2} e^{-2a})$ | $ z > e^{-a}$ |
| 11. $e^{-an} \cos n\omega_0 \cdot u(n)$ | $(1 - z^{-1} e^{-a} \cos \omega_0) / (1 - z^{-1} 2e^{-a} \cos \omega_0 + z^{-2} e^{-2a})$ | $ z > e^{-a}$ |

§ 2-8 拉氏变换、傅氏变换及z变换间关系

序列的z变换与拉氏变换的关系

设连续信号为 $x(t)$ ，理想采样后的采样信号为 $\hat{x}_a(t)$ ，它们的拉普拉斯变换分别为：

$$X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-st} dt$$

$$\hat{X}_a(s) = \int_{-\infty}^{\infty} \hat{x}_a(t) e^{-st} dt$$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

$$\begin{aligned}\hat{X}(s) &= \int_{-\infty}^{\infty} \sum_{n=-\infty}^{\infty} x_a(nT) \delta(t - nT) e^{-st} dt \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x_a(nT) \delta(t - nT) e^{-st} dt \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x_a(nT) e^{-nsT}\end{aligned}$$

采样序列 $x(n)=x_a(nT)$ 的Z变换为

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x_a(nT) z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) z^{-n}$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

对比看出，当 $z=e^{sT}$ 时，采样序列的 Z 变换就等于其理想采样信号的拉普拉斯变换：

$$X(z)\Big|_{z=e^{sT}} = X(e^{sT}) = \hat{X}_a(s)$$

这说明，从理想采样信号的拉普拉斯变换到采样序列的 Z 变换，就是由复变量 S 平面到复变量 Z 平面的映射，其映射关系为：

$$\begin{cases} z = e^{sT} \\ s = \frac{1}{T} \ln z \end{cases}$$



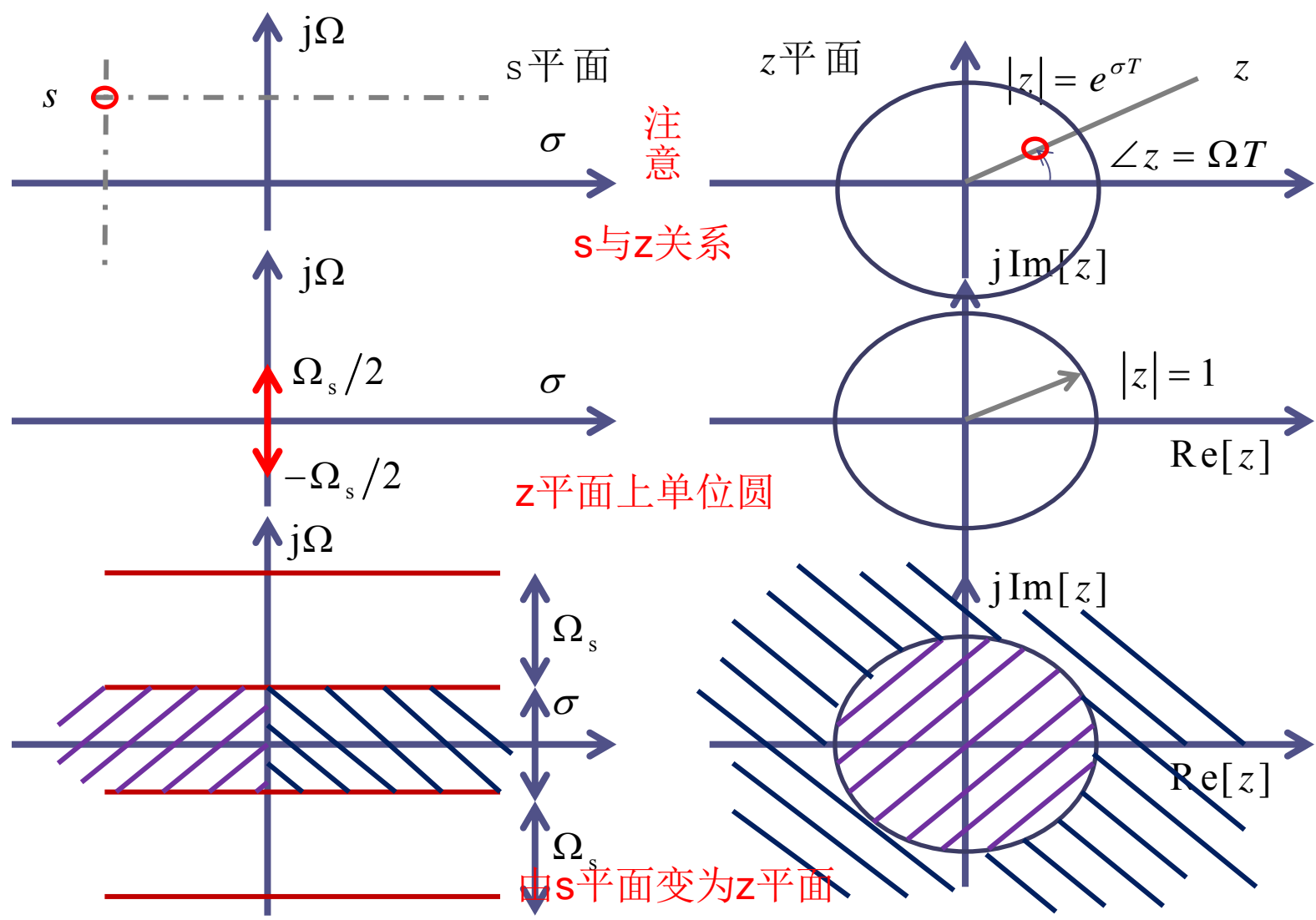
映射关系: $z = e^{sT}$

$$\begin{cases} s = \sigma + j\Omega \\ z = re^{j\omega} \end{cases}$$

$$\Rightarrow z = re^{j\omega} = e^{sT} = e^{\sigma T} \cdot e^{j\Omega T}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} |z| = r = e^{\sigma T} \\ \angle z = \omega = \Omega T \end{cases}$$

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

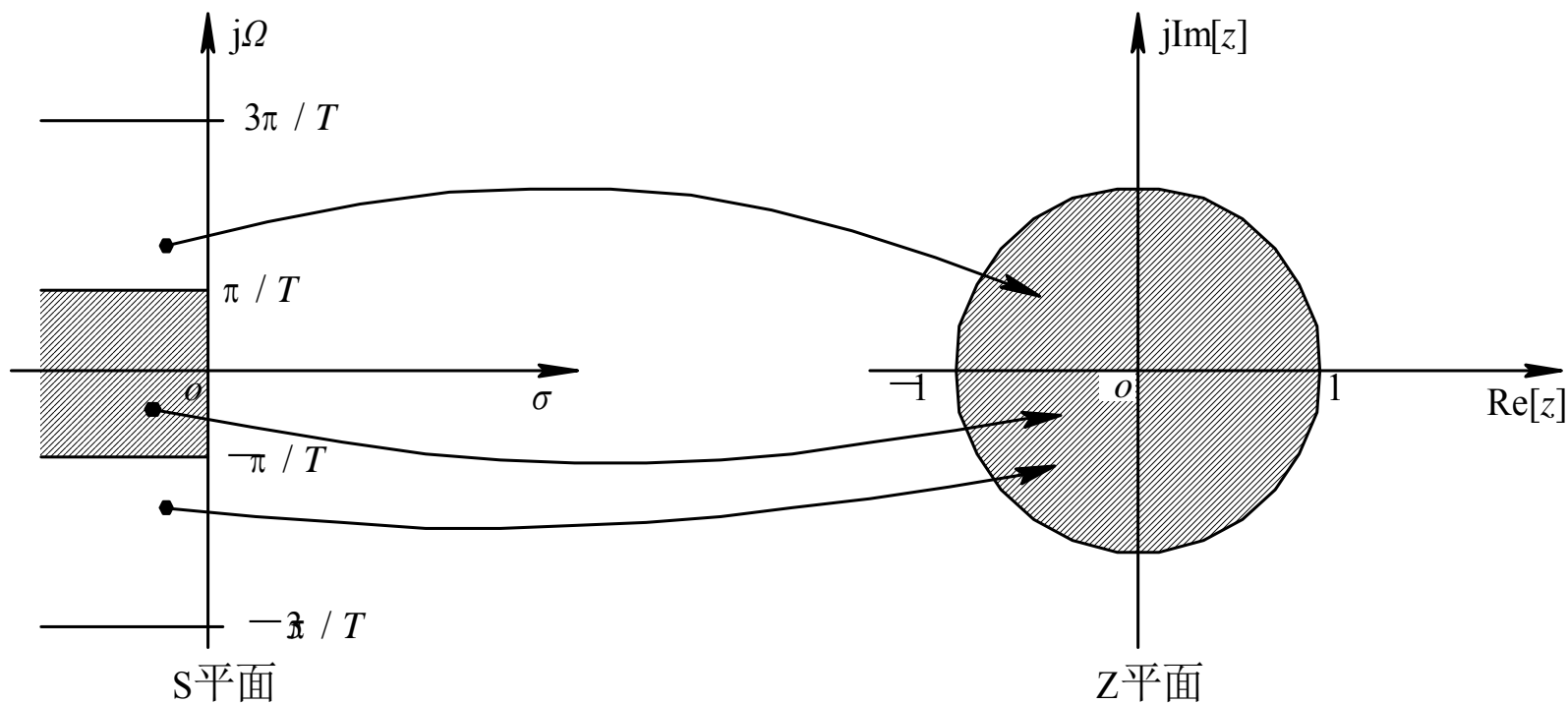


r 与 σ 的关系 $r = e^{\sigma T}$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

ω 与 Ω 的关系 $\omega = \Omega T$



S平面与Z平面多值映射关系

数字信号处理 (Digital Signal Processing)

序列的Z变换与傅氏变换的关系

Z变换是傅里叶变换在离散时间信号和系统中的推广

$$\begin{aligned} X(z)|_{z=re^{j\omega}} &= X(re^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) (r \cdot e^{j\omega})^{-n} \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) r^{-n} \cdot e^{-j\omega n} = F\{x(n) r^{-n}\} \end{aligned}$$

单位圆上的Z变换即序列的F变换, $r = 1$

$$X(z)|_{z=e^{j\omega}} = X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) e^{-j\omega n}$$



数字信号处理 (Digital Signal Processing)

Example

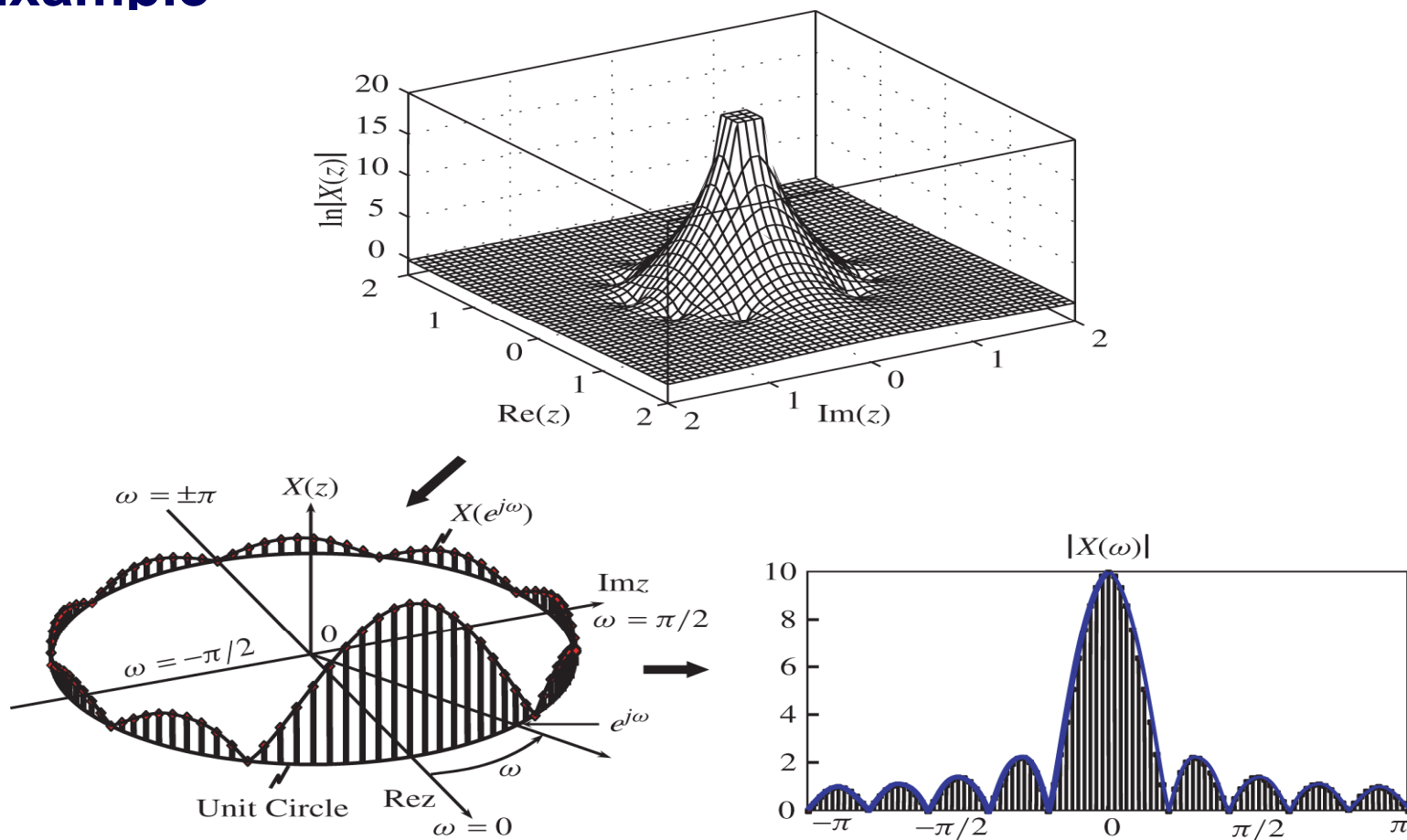


Figure 4.2.9 relationship between $X(z)$ and $X(\omega)$ for the sequence in Example 4.2.4, with $A = 1$ and $L = 10$

§ 2-9 逆z变换

已知函数 $X(z)$ 及其收敛域,

$$x(n) = Z^{-1}[X(z)]$$

一般公式:

$$x(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_c X(z) z^{n-1} dz$$

$$c \in (R_{x1} \quad R_{x2})$$

c 是包围 $X(z)z^{n-1}$ 所有极点之逆时针闭合积分线路,
通常选 z 平面收敛域内以原点为中心的圆。

逆Z变换的三种常用方法

- 围线积分法（留数法）
- 部分分式展开法
- 幂级数展开法（长除法）