

디지털신호처리



강 의 노 트

푸리에 변환의 특징

학습내용

- ❖ 연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환
- ❖ 주기 신호에 대한 푸리에 변환

학습목표

- ❖ 연속 시간 신호에 대하여 푸리에 변환을 수행할 수 있다.
- ❖ 주기 신호에 대한 푸리에 변환을 수행할 수 있다.



연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환

1. 다양한 신호에 대한 푸리에 변환과 역변환

예제 14-01

지수 신호 $x(t)$ 에 대한 푸리에 변환 $X(j\omega)$ 를 구해보자.

$$x(t) = e^{-at} u(t), \quad a > 0 \qquad X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

[예제풀이]

$$\begin{aligned} X(j\omega) &= \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt = \int_0^{\infty} e^{-at} e^{-j\omega t} dt = \int_0^{\infty} e^{-(a+j\omega)t} dt = \frac{e^{-(a+j\omega)t}}{-(a+j\omega)} \Big|_0^{\infty} \\ &= \frac{1}{a+j\omega} \end{aligned}$$

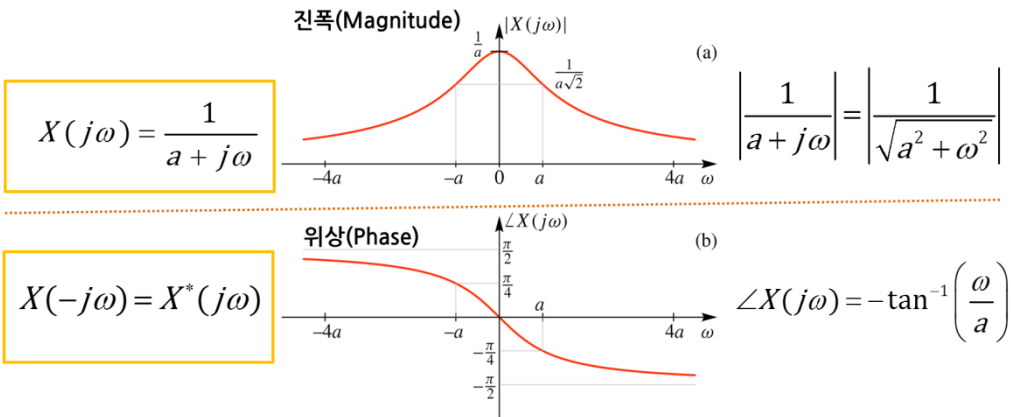
$$x(t) = e^{-at} u(t)$$

[시간 영역]



$$X(j\omega) = \frac{1}{a+j\omega}$$

[주파수 영역]



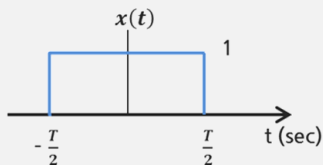


연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환

1. 다양한 신호에 대한 푸리에 변환과 역변환

예제 14-02

다음 구형파 신호에 대한 푸리에 변환을 구해보고, 실제 스펙트럼을 그려보자.

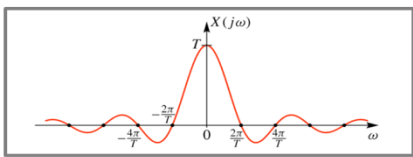
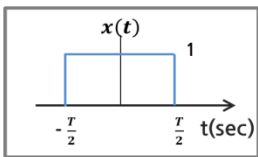


$$x(t) = \begin{cases} 1 & |t| < T/2 \\ 0 & |t| > T/2 \end{cases}$$

[예제풀이]

$$X(j\omega) = \int_{-T/2}^{T/2} (1)e^{-j\omega t} dt = \int_{-T/2}^{T/2} e^{-j\omega t} dt = \frac{e^{-j\omega t}}{-j\omega} \Big|_{-T/2}^{T/2} = \frac{e^{-j\omega T/2} - e^{j\omega T/2}}{-j\omega}$$

$$x(t) = \begin{cases} 1 & |t| < T/2 \\ 0 & |t| > T/2 \end{cases} \Leftrightarrow X(j\omega) = T \frac{\sin\left(\frac{\omega T}{2}\right)}{\frac{\omega T}{2}}$$

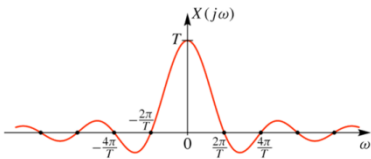


$$X(j\omega) = T \operatorname{sinc}(\omega T / 2)$$

▪ 참고: 싱크(sinc) 함수

▪ 신호와 시스템에서 많이 사용되는 함수, 진폭이 감소하는 사인신호

$$X(j\omega) = T \cdot \frac{\sin(\omega T / 2)}{\omega T / 2} = T \cdot \operatorname{sinc}(\omega T / 2)$$



- $\omega=0$ 에서의 값은 구형파의 면적
- sinc 함수 = 0이 되는 값은 sin 함수 = 0 되는 주파수

$$\sin(\omega T / 2) = 0 \quad \Leftrightarrow \omega T / 2 = \pm\pi, \pm 2\pi, \dots, \omega = \pm \frac{2\pi}{T}, \pm \frac{4\pi}{T}, \dots$$

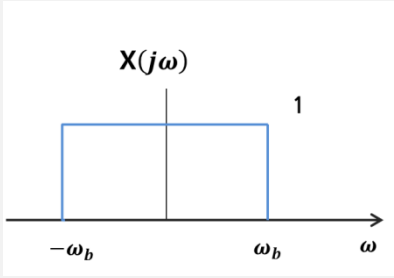


연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환

1. 다양한 신호에 대한 푸리에 변환과 역변환

예제 14-03

푸리에 변환이 $X(j\omega)$ 인 경우 시간 영역의 $x(t)$ 를 계산하기

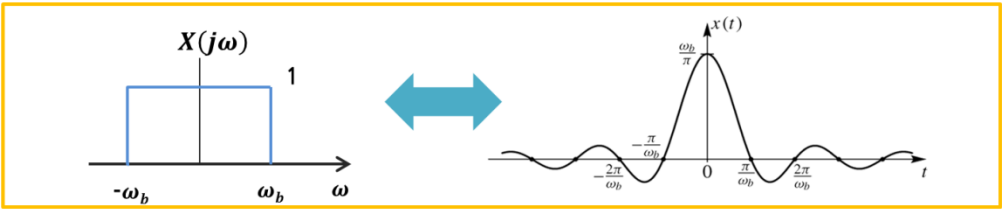


$$X(j\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| < \omega_b \\ 0 & |\omega| > \omega_b \end{cases}$$

[예제풀이]

$$x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-\omega_b}^{\omega_b} 1 e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{2\pi} \frac{e^{j\omega t}}{jt} \bigg|_{-\omega_b}^{\omega_b} = \frac{1}{2\pi} \frac{e^{j\omega_b t} - e^{-j\omega_b t}}{jt}$$

$$x(t) = \frac{1}{2\pi} \frac{e^{j\omega_b t} - e^{-j\omega_b t}}{jt} \quad \Rightarrow \quad x(t) = \frac{\sin(\omega_b t)}{\pi t}$$



$$x(t) = \frac{\sin(\omega_b t)}{\pi t} = \frac{\omega_b}{\pi} \text{sinc}(\omega_b t) \Leftrightarrow X(j\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| < \omega_b \\ 0 & |\omega| > \omega_b \end{cases}$$

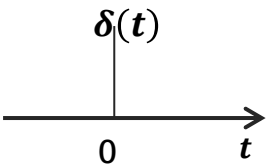
- 주파수 영역의 대역폭 ω_b 가 커지면 커질수록 시간 영역에서 처음으로 0이 되는 위치는 $t=0$ 에 더 가깝게 이동, 시간폭은 더 작아짐



연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환

2. 임펄스 신호에 대한 푸리에 변환과 역변환

- 임펄스 함수 임의의 한 순간에만 신호가 집중되고, 임펄스 신호를 적분하면 단위면적 1을 가지며, 샘플링 성질을 가지고 있는 신호



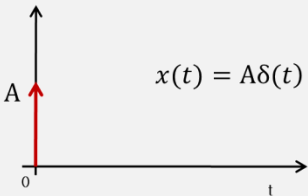
[단위 임펄스 함수]

$$\delta(t) = 0, \quad t \neq 0$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(\tau) d\tau = 1$$

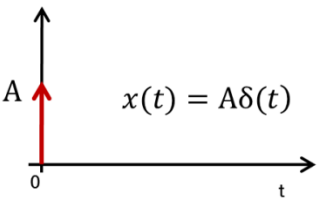
예제 14-04

다음 임펄스 신호에 대한 푸리에 변환(스펙트럼 표현)을 구해 보자.

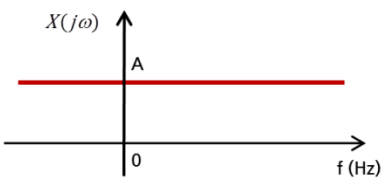


[예제풀이]

- 푸리에 변환식에 의하여 $X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} A\delta(t)e^{-j\omega t} dt = A$



[시간 영역]



[주파수 영역]



주기 신호에 대한 푸리에 변환

1. 정현파 신호에 대한 푸리에 변환

- 주파수 ω_0 의 복소지수 신호는 주파수 ω_0 에서만 0이 아닌 푸리에 변환을 가짐

$$e^{j\omega_0 t}$$

[시간 영역]

푸리에 변환

$$2\pi\delta(\omega - \omega_0)$$

[주파수 영역]

예제 14-05

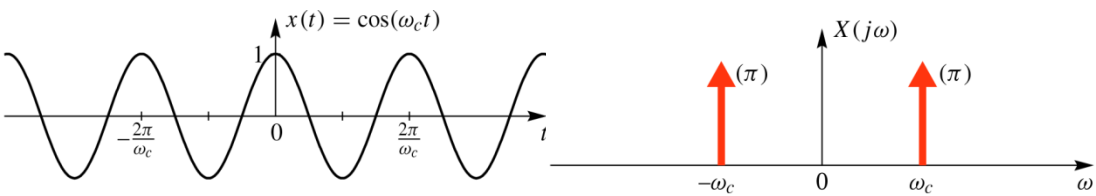
다음 정현파 신호에 대한 푸리에 변환은?

$$x(t) = \cos(\omega_c t)$$

[예제풀이]

$$x(t) = \cos(\omega_c t) = \frac{e^{j\omega_c t} + e^{-j\omega_c t}}{2} = \frac{1}{2}e^{j\omega_c t} + \frac{1}{2}e^{-j\omega_c t}$$

$$\therefore X(j\omega) = \pi\delta(\omega - \omega_c) + \pi\delta(\omega + \omega_c)$$



$$x(t) = A\cos(\omega_c t + \varphi) \iff X(j\omega) = \pi A e^{j\varphi} \delta(\omega - \omega_c) + \pi A e^{-j\varphi} \delta(\omega + \omega_c)$$



주기 신호에 대한 푸리에 변환

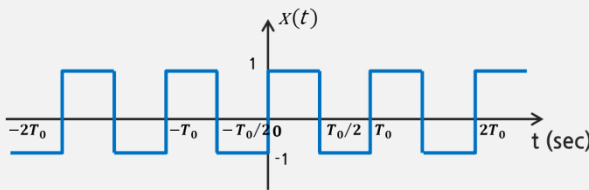
2. 일반적인 주기 신호에 대한 푸리에 변환

- 주기가 T_0 인 신호 $x(t)$ 는 푸리에 급수

$$X(j\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi a_k \delta(\omega - k\omega_0)$$

예제 14-06

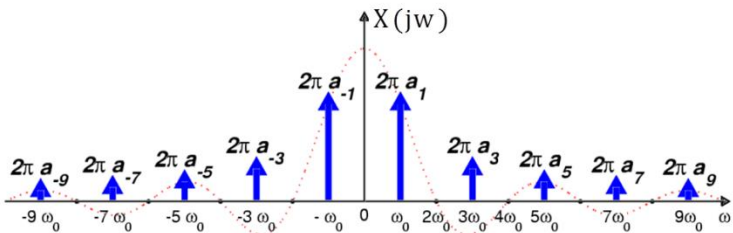
다음 구형파 신호에 대한 푸리에 변환은?



[예제풀이]

$$\begin{aligned} a_k &= \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0/2} (1)e^{-j\omega_0 kt} dt + \frac{1}{T_0} \int_{-T_0/2}^0 (-1)e^{-j\omega_0 kt} dt = \frac{e^{-j\omega_0 kt}}{-j\omega_0 k T_0} \Big|_0^{T_0/2} - \frac{e^{-j\omega_0 kt}}{-j\omega_0 k T_0} \Big|_{-T_0/2}^0 \\ &= \frac{1 - e^{-j\pi k}}{j\pi k} \end{aligned}$$

$$X(j\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi a_k \delta(\omega - k\omega_0)$$



핵심정리

연속 시간 신호에 대한 푸리에 변환

- 다양한 신호에 대한 푸리에 변환식

$$x(t) = e^{-t}u(t) \Leftrightarrow X(j\omega) = \frac{1}{1 + j\omega}$$

$$x(t) = \begin{cases} 1 & |t| < T/2 \\ 0 & |t| > T/2 \end{cases} \Leftrightarrow X(j\omega) = \frac{\sin(\omega T/2)}{\omega/2}$$

$$x(t) = A\delta(t) \Leftrightarrow X(j\omega) = A$$

주기 신호에 대한 푸리에 변환

- 정현파 신호

$$x(t) = \cos(\omega_c t) \Leftrightarrow X(j\omega) = \pi\delta(\omega - \omega_c) + \pi\delta(\omega + \omega_c)$$

- 일반적인 주기 신호

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