



北京交通大学

数字信号处理

Digital Signal Processing

主讲人：李艳凤

电子信息工程学院



试用矩形窗函数法设计线性相位FIR高通数字滤波器，
其在 $\Omega \in [0, 2\pi)$ 内的幅度响应逼近

$$|H_d(e^{j\Omega})| = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

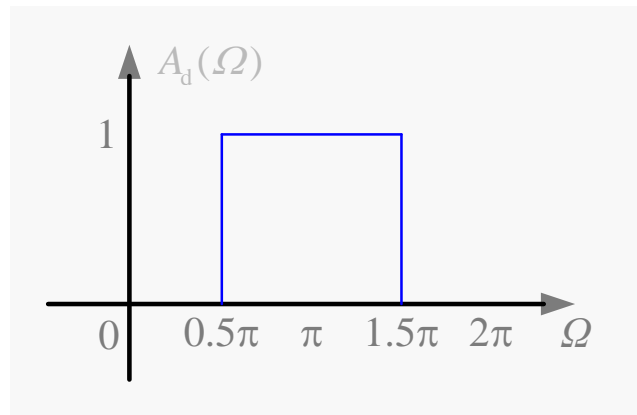
- (1) 若选用**I型**线性相位系统，试确定 $h[k]$ ；
- (2) 若选用**IV型**线性相位系统，试确定 $h[k]$ 。



(1) 若选用I型线性相位系统，试确定 $h[k]$

解： **I型**线性相位系统的**幅度函数** $A(\Omega)$ 关于 $\Omega=\pi$ 偶对称

$$|H_d(e^{j\Omega})| = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$



$$A_d(\Omega) = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

$$\varphi_d(\Omega) = -\frac{M}{2}\Omega$$



(1) 若选用I型线性相位系统，试确定 $h[k]$

解： 根据 $A_d(\Omega)$ 和 $\varphi_d(\Omega)$ 构建 $H_d(e^{j\Omega})$ ，通过IDTFT求解 $h_d[k]$

$$h_d[k] = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \boxed{A_d(\Omega) e^{j\varphi_d(\Omega)}} e^{jk\Omega} d\Omega = \frac{1}{2\pi} \int_{0.5\pi}^{1.5\pi} e^{-j0.5M\Omega} \cdot e^{jk\Omega} d\Omega$$

当 $k \neq 0.5M$ 时

$$\begin{aligned} h_d[k] &= \frac{1}{2\pi j(k - 0.5M)} \left(e^{j(k-0.5M)(2\pi-0.5\pi)} - e^{j(k-0.5M)0.5\pi} \right) \\ &= \frac{1}{2\pi j(k - 0.5M)} \left(e^{-jM\pi} e^{-j0.5\pi(k-0.5M)} - e^{j(k-0.5M)0.5\pi} \right) = -0.5 \text{Sa}[0.5\pi(k - 0.5M)] \end{aligned}$$

当 $k = 0.5M$ 时

$$h_d[0.5M] = \int_{0.5\pi}^{1.5\pi} e^{-j0.5M\Omega} \cdot e^{j0.5M\Omega} d\Omega = \frac{1}{2\pi} \int_{0.5\pi}^{1.5\pi} 1 \cdot d\Omega = 0.5$$

$$h_d[k] = \delta[k - 0.5M] - 0.5 \text{Sa}[0.5\pi(k - 0.5M)]$$

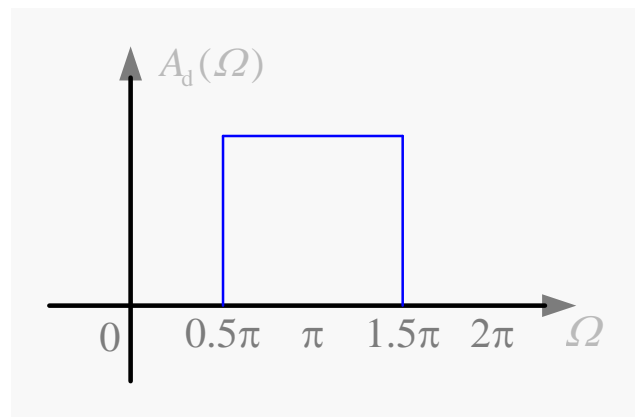
加窗截短 $h_d[k]$ ，得到 $h[k] = h_d[k]w_N[k]$ ， N 为奇数



(2) 若选用IV型线性相位系统，试确定 $h[k]$

解：IV型线性相位系统的幅度函数 $A(\Omega)$ 关于 $\Omega=\pi$ 偶对称

$$|H_d(e^{j\Omega})| = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$



$$A_d(\Omega) = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

$$\varphi_d(\Omega) = -\frac{M}{2}\Omega + \frac{\pi}{2}$$



(2) 若选用IV型线性相位系统，试确定 $h[k]$

解：根据 $A_d(\Omega)$ 和 $\varphi_d(\Omega)$ 构建 $H_d(e^{j\Omega})$ ，通过IDTFT求解 $h_d[k]$

$$\begin{aligned} h_d[k] &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} A_d(\Omega) e^{j\varphi_d(\Omega)} e^{jk\Omega} d\Omega = \frac{1}{2\pi} \int_{0.5\pi}^{1.5\pi} e^{-j(0.5M\Omega - 0.5\pi)} \cdot e^{jk\Omega} d\Omega \\ &= \frac{1}{2\pi(k - 0.5M)} \left(e^{j(k-0.5M) \cdot (2\pi - 0.5\pi)} - e^{j(k-0.5M) \cdot 0.5\pi} \right) \\ &= \frac{1}{2\pi(k - 0.5M)} \left(e^{-jM\pi} e^{-j0.5\pi(k-0.5M)} - e^{j0.5\pi(k-0.5M)} \right) \quad M \text{为奇数} \\ &= \frac{-1}{2\pi(k - 0.5M)} \left(e^{-j0.5\pi(k-0.5M)} + e^{j0.5\pi(k-0.5M)} \right) = \frac{-1}{\pi(k - 0.5M)} \cos[0.5\pi(k - 0.5M)] \end{aligned}$$

加窗截短 $h_d[k]$ ，得到 $h[k] = h_d[k]w_N[k]$ ， N 为偶数



试用矩形窗函数法设计线性相位FIR高通数字滤波器，
其在 $\Omega \in [0, 2\pi)$ 内的幅度响应逼近

$$|H_d(e^{j\Omega})| = \begin{cases} 1 & 0.5\pi \leq \Omega \leq 1.5\pi \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

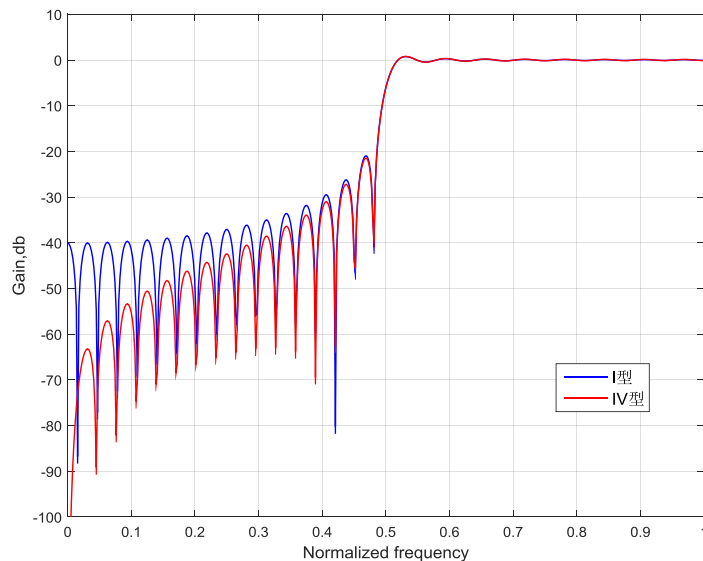
I型: $M=62$ **IV型**: $M=63$

选用**I型**线性相位系统

$$h_d[k] = \delta[k - 0.5M] - 0.5\text{Sa}[0.5\pi(k - 0.5M)]$$

选用**IV型**线性相位系统

$$h_d[k] = \frac{-1}{\pi(k - 0.5M)} \cos[0.5\pi(k - 0.5M)]$$





北京交通大学

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和同行的交流，难以一一注明出处，特此说明并表示感谢！