

第一章 信号与系统

§ 1.1 绪言

§ 1.2 信号的描述和分类

§ 1.3 信号的基本运算

§ 1.4 阶跃函数和冲激函数

§ 1.5 系统的特性与分类

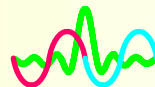
§ 1.6 系统的描述和分析方法

课前的预习作业你认真完成了么？

- ☐ A 认真完成，容易理解，已完全掌握
- ☐ B 认真完成，有个别地方未理解
- ☐ C 糟了，我给忘掉了
- ☐ D 认真完成，大部分不理解



提交



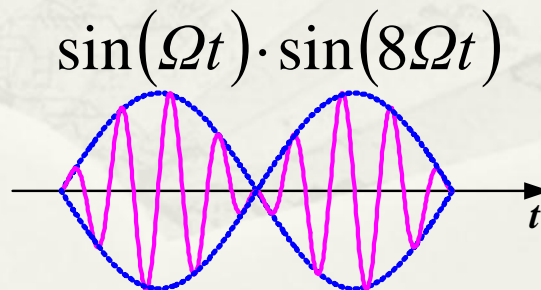
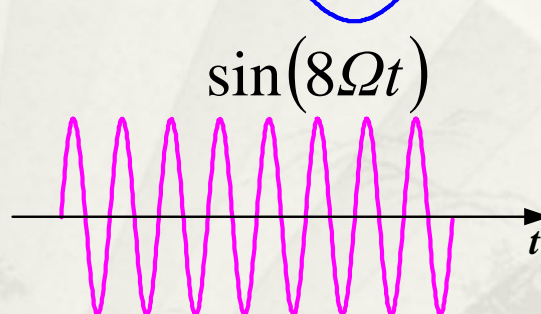
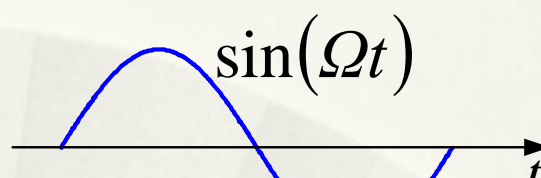
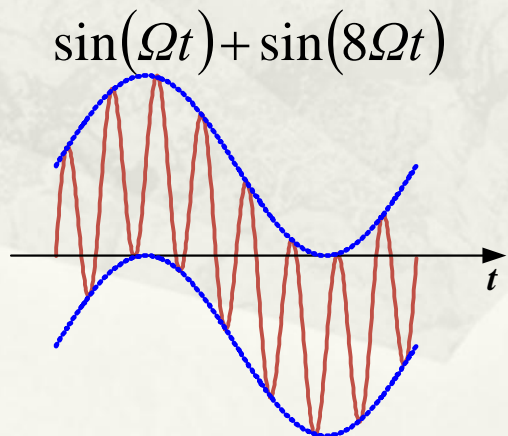
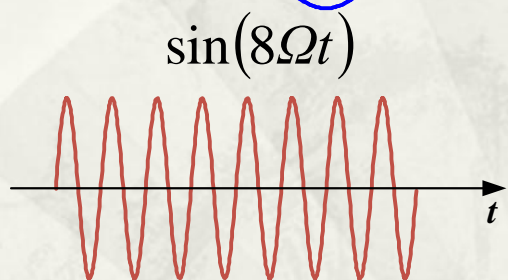
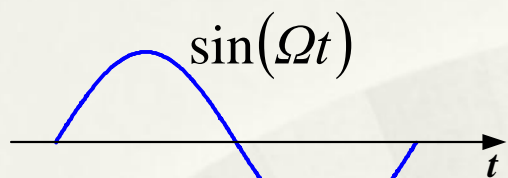
§ 1.3 信号的基本运算

两信号相加或相乘

信号的时间变换

一、信号的加法和乘法

同一瞬时两信号对应值相加（相乘）。



$$f_1(k) = \begin{cases} 2, & k = -1 \\ 3, & k = 0 \\ 6, & k = 1 \\ 0, & k \text{其他} \end{cases}$$

$$f_2(k) = \begin{cases} 3, & k = 0 \\ 2, & k = 1 \\ 4, & k = 2 \\ 0, & k \text{其他} \end{cases}$$

$$f_1(k) + f_2(k) = \begin{cases} 2, & k = -1 \\ 6, & k = 0 \\ 8, & k = 1 \\ 4, & k = 2 \\ 0, & k \text{其他} \end{cases}$$

$$f_1(k) \times f_2(k) = \begin{cases} 9, & k = 0 \\ 12, & k = 1 \\ 0, & k \text{其他} \end{cases}$$

离散序列相加

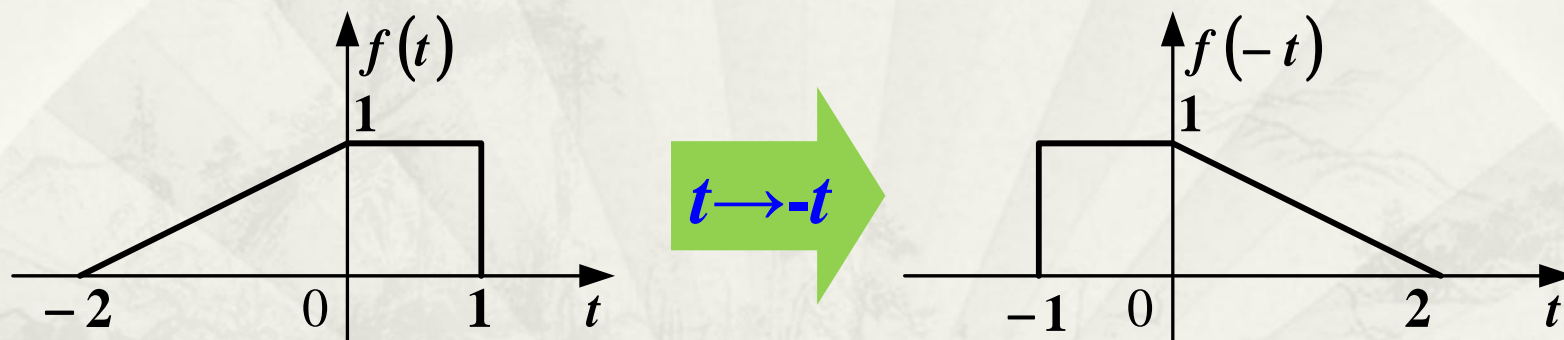
离散序列相乘

二、信号的时间变换

1. 信号的反转
2. 信号的平移
3. 信号的展缩（尺度变换）
4. 混合运算举例

1. 信号反转

将 $f(t) \rightarrow f(-t)$, $f(k) \rightarrow f(-k)$ 称为对信号 $f(\cdot)$ 的**反转**或**反折**。从图形上看是将 $f(\cdot)$ 以纵坐标为轴反转 180° 。

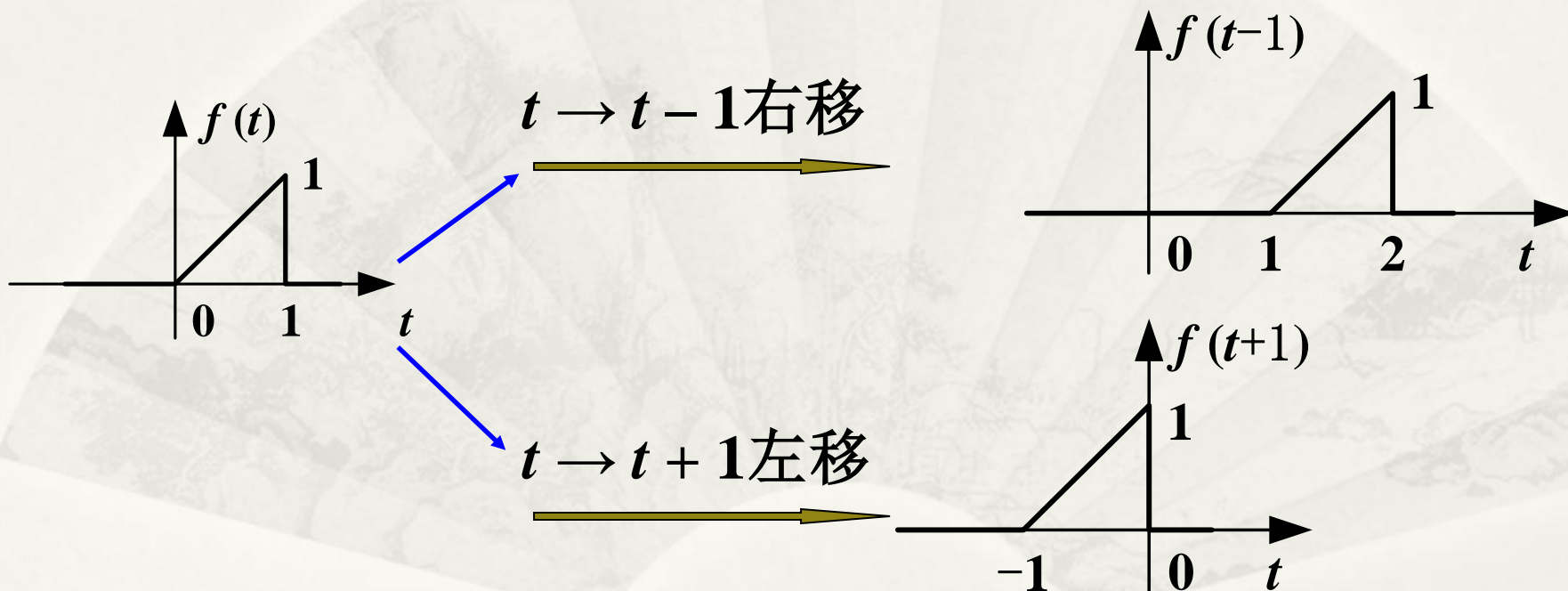


模拟系统没有实现此功能的实际器件。

数字信号处理系统可以实现此概念，比如堆栈中的“后进先出”。

2. 信号的平移

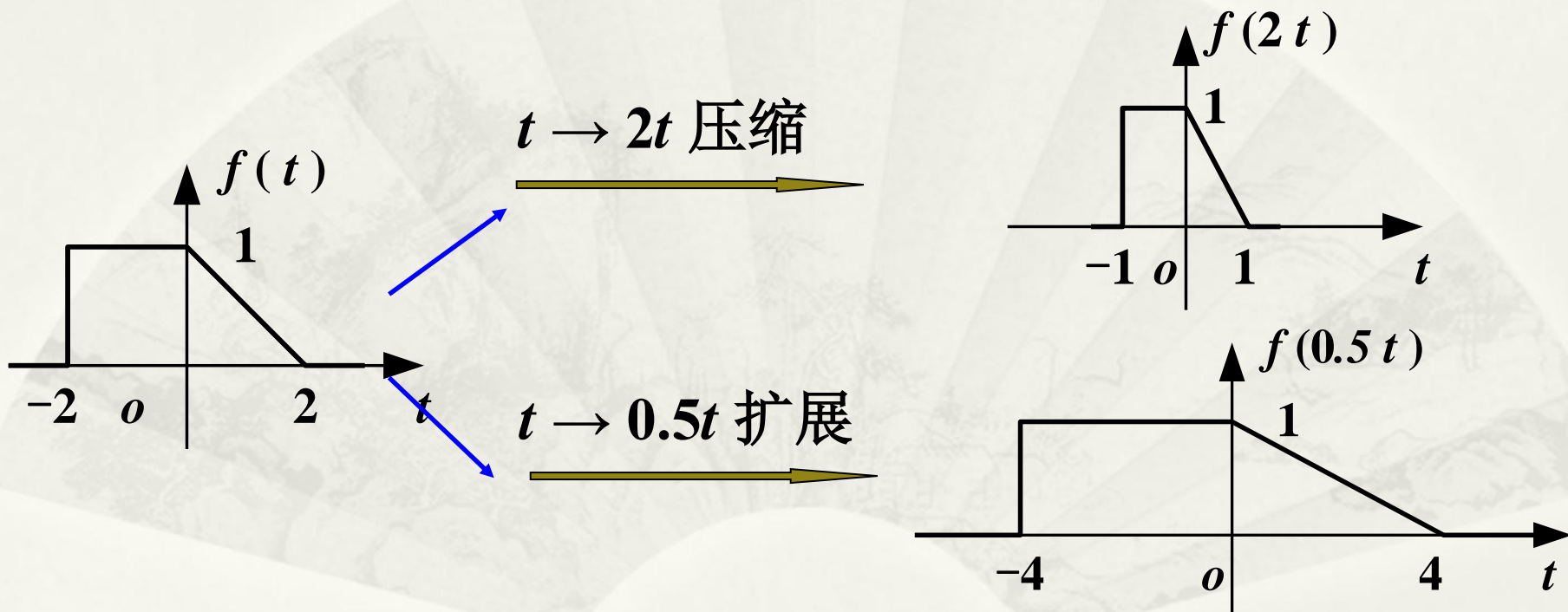
将 $f(t) \rightarrow f(t - t_0)$, $f(k) \rightarrow f(k - k_0)$ 称为对信号 $f(\cdot)$ 的**平移**或**移位**。若 t_0 (或 k_0) > 0 , 则将 $f(\cdot)$ 右移; 否则左移。



例如：雷达接收到的目标回波信号就是平移信号。

3. 信号的展缩(尺度变换)

将 $f(t) \rightarrow f(at)$ ，称为对信号 $f(t)$ 的尺度变换。
若 $a > 1$ ，则波形沿横坐标压缩；若 $0 < a < 1$ ，则扩展。



对于离散信号尺度变换在此处不讨论

二、信号的时间变换

1. 信号的反转
2. 信号的平移
3. 信号的展缩（尺度变换）
4. 混合运算举例

4. 混合运算举例 $f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$

例1 平移与反转相结合

例2 平移与尺度变换相结合

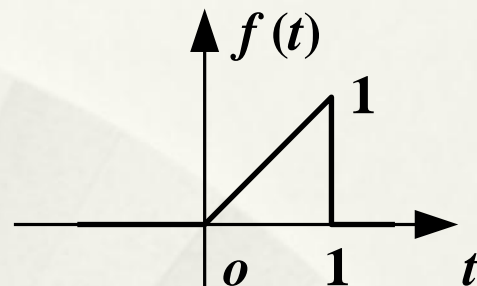
例3 平移、反转、尺度变换相结合，正逆运算。

混合运算时，要注意一切变换都是相对 t 而言。

4. 混合运算举例 $f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$

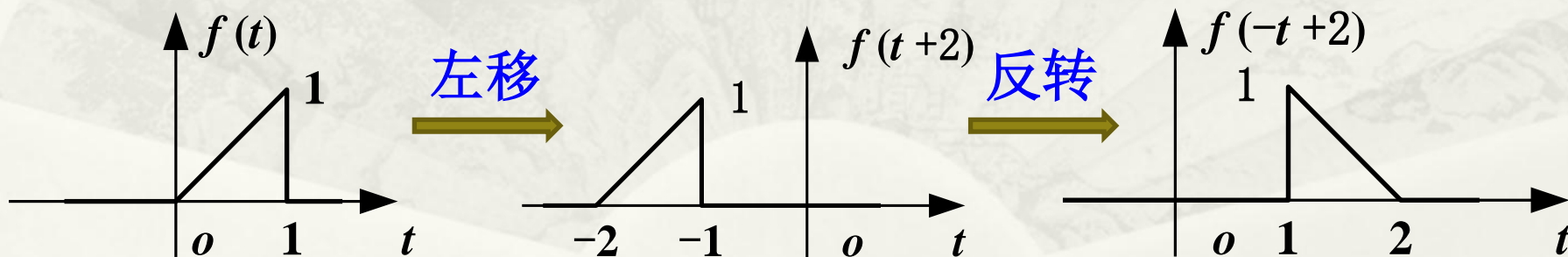
例1 平移与反转相结合

已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(2-t)$ 。



法一：先平移后翻转

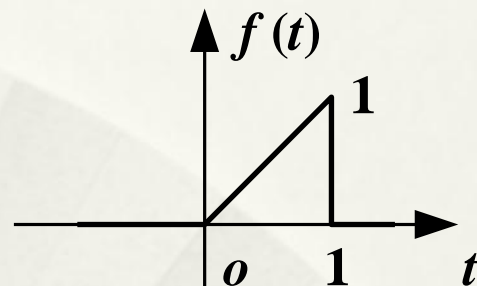
①先平移 $f(t) \rightarrow f(t+2)$ ②再反转 $f(t+2) \rightarrow f(-t+2)$



4. 混合运算举例 $f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$

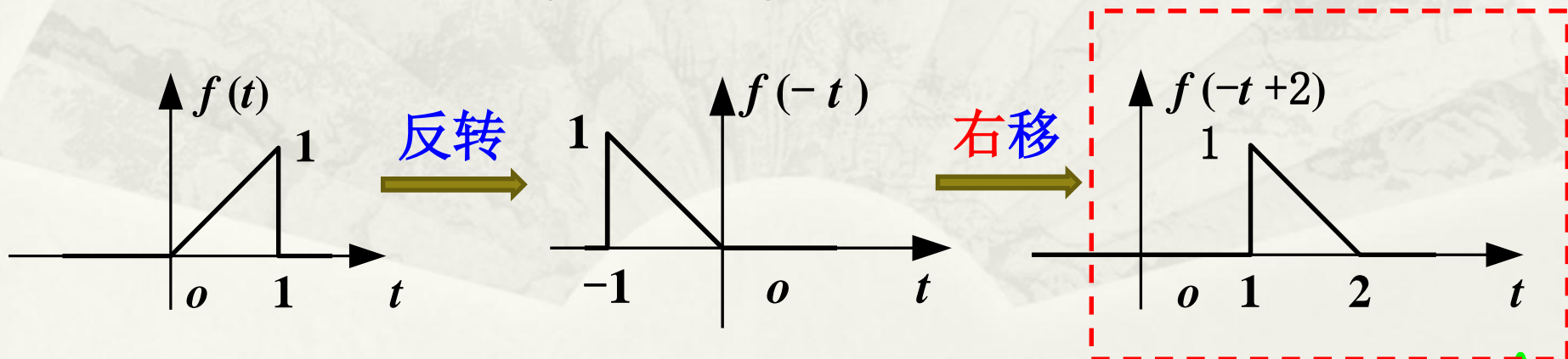
例1 平移与反转相结合

已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(2-t)$ 。



法二：先反转后平移 ①先反转 $f(t) \rightarrow f(-t)$

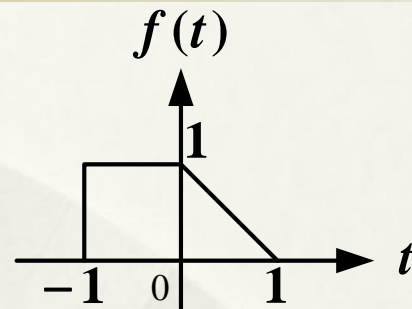
②再平移 $f(-t) \rightarrow f(-t+2) = f[-(t-2)]$



4. 混合运算举例 $f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$

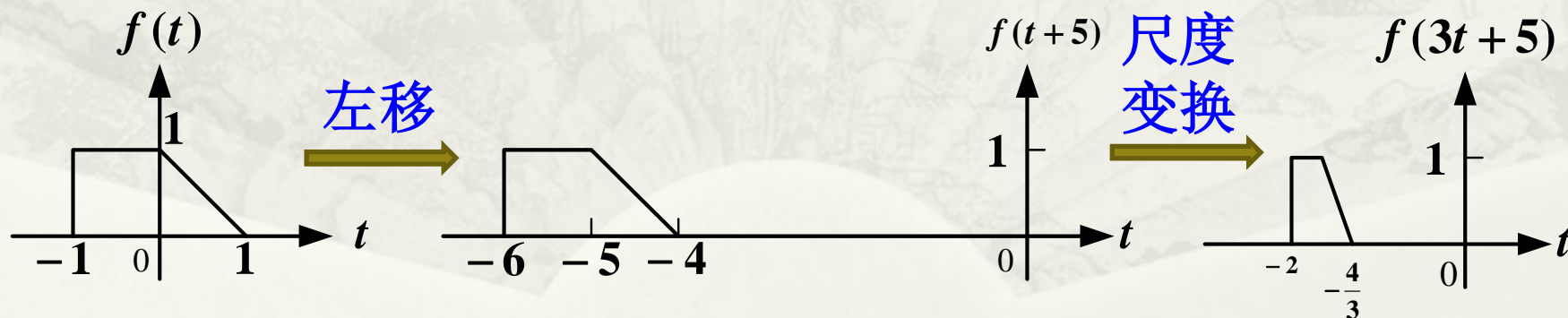
例2 平移与尺度变换相结合

已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(3t + 5)$ 。



法一：先平移后尺度变换 ①先平移 $f(t) \rightarrow f(t + 5)$

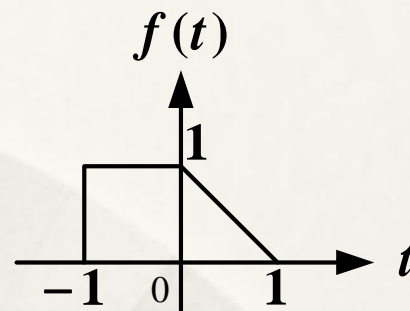
②再尺度变换 $f(t + 5) \rightarrow f(3t + 5)$



4. 混合运算举例 $f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$

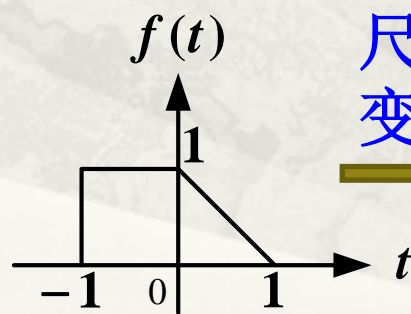
例2 平移与尺度变换相结合

已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(3t + 5)$ 。

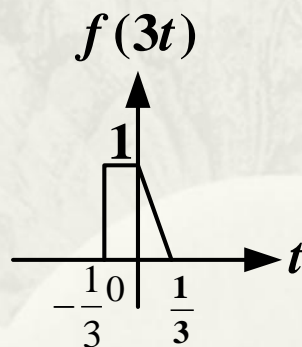
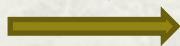


法二：先尺度变换再平移 ①先尺度变换 $f(t) \rightarrow f(3t)$

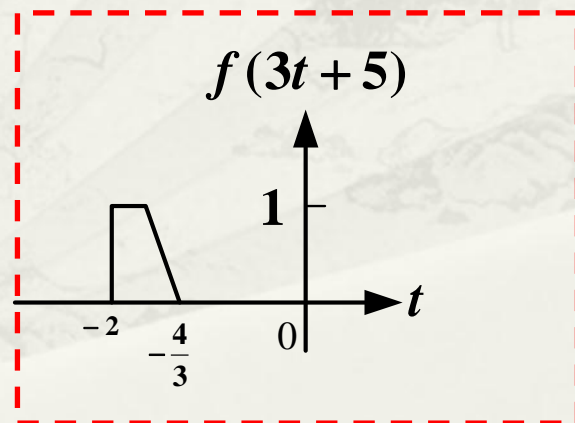
②再平移 $f(3t) \rightarrow f(3t + 5)$



尺度
变换

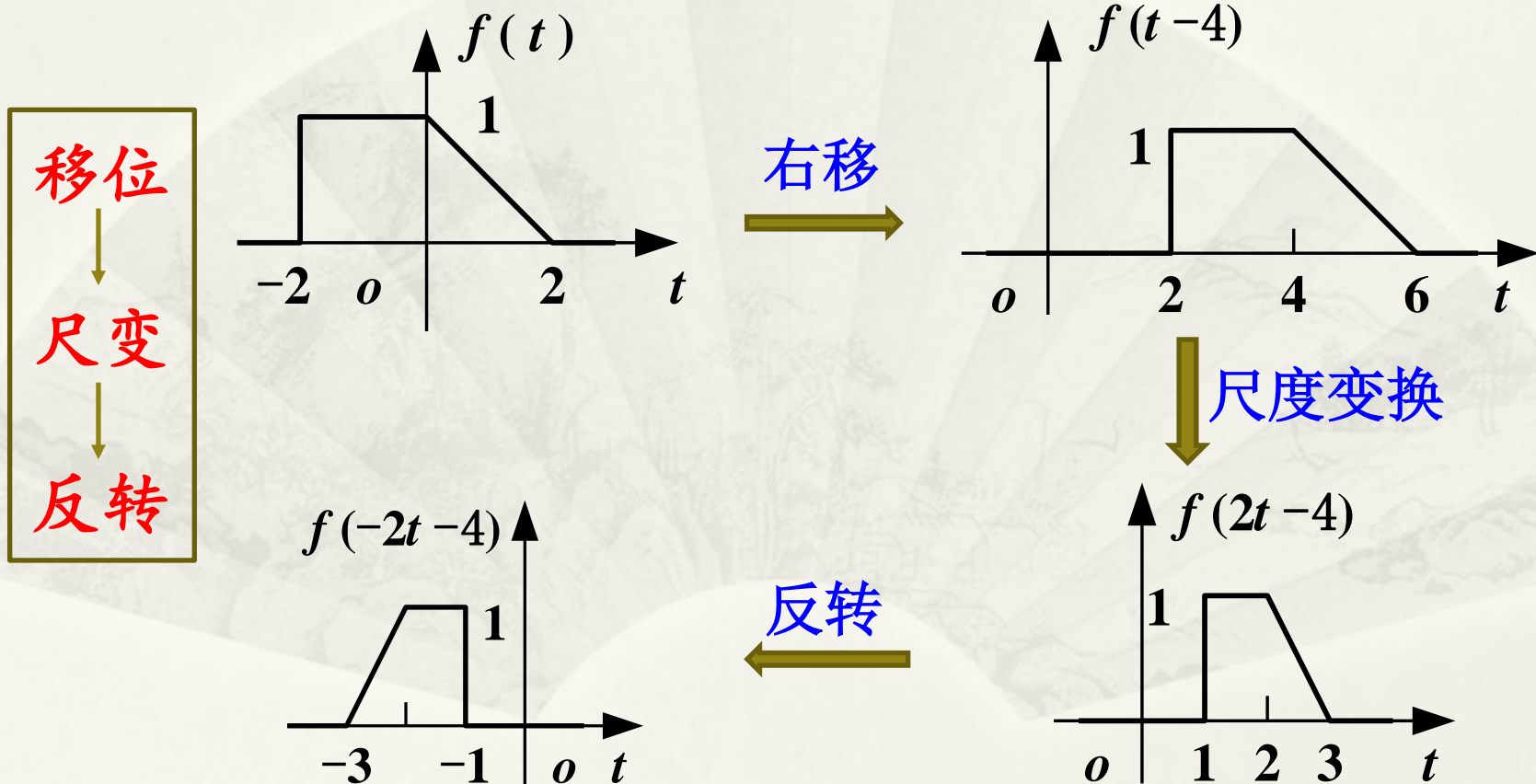


平移



例3 平移、反转、尺度变换相结合，正运算。

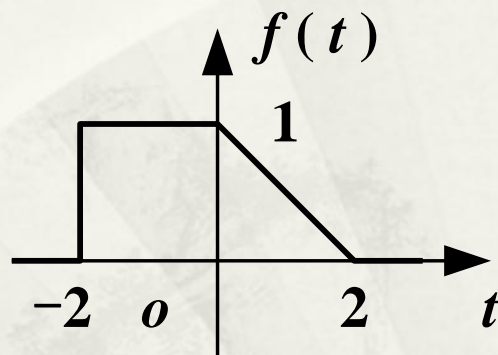
已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(-2t-4)$ 。



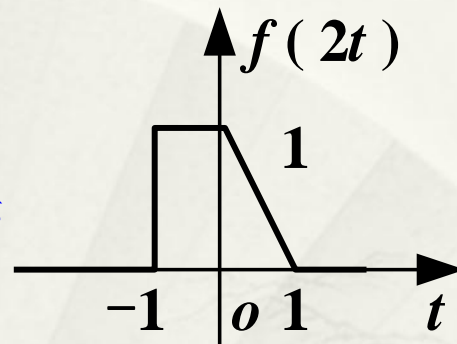
例3 平移、反转、尺度变换相结合，正运算。

已知 $f(t)$ 如图所示，画出 $f(-2t-4)$ 。

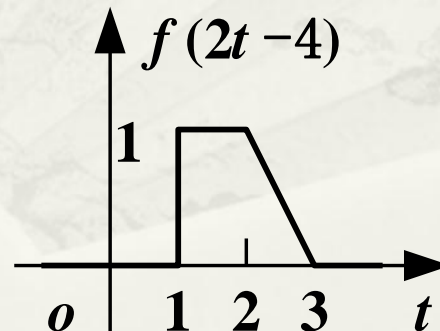
尺变
↓
移位
↓
反转



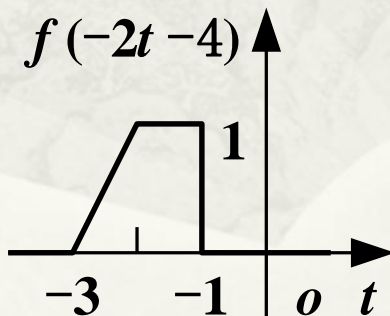
尺度变换



右移



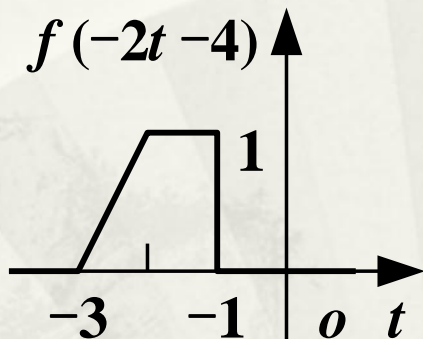
反转



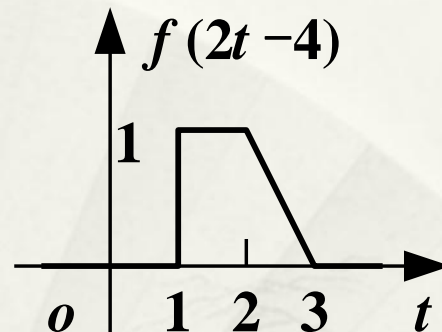
扩展 平移、反转、尺度变换相结合，逆运算。

若已知 $f(-4-2t)$ ，画出 $f(t)$ 。

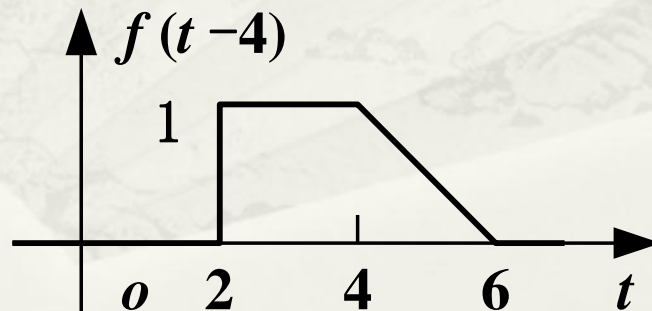
反转
↓
尺变
↓
平移



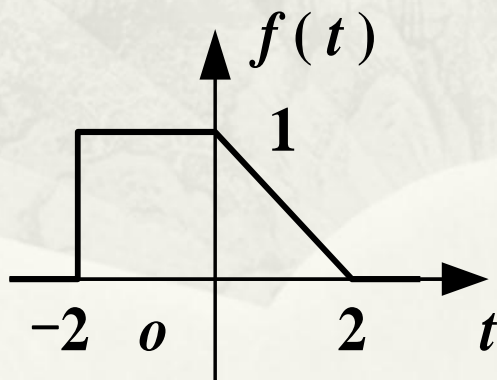
反转



尺度变换



左移



混合运算总结

$$f(t) \rightarrow f(at \pm b) = f\left[a\left(t \pm \frac{b}{a}\right)\right]$$

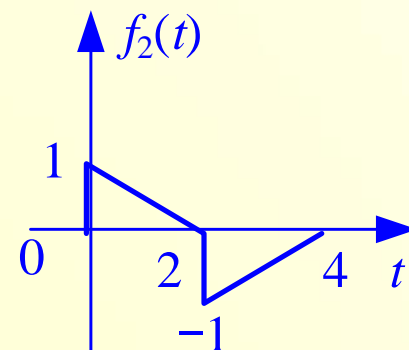
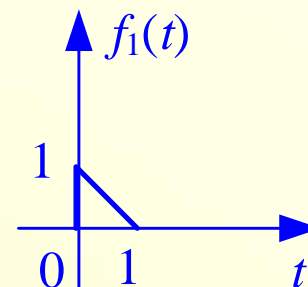
- 混合运算时，三种运算的次序可任意。但一定要注意一切变换都是相对 t 而言。
- 通常，对正向运算，先平移，后反转和展缩不易出错；对逆运算，反之。

用 $f_2(t)$ 表示 $f_1(t)$ ，下面正确的是

A $f_2(t) = f_1(0.5t) - f_1(0.5t-2)$

B $f_2(t) = f_1(0.5t) - f_1[0.5(t-2)]$

C $f_2(t) = f_1(2t) - f_1[2(t-2)]$



提交

