在產鄉電大灣

学生实验实习报告册

学年学期: ___2020 -2021学年 春☑秋学期

课程名称: 信号处理实验

学生学院: 通信与信息工程学院

专业班级: 01011803

学生学号: 2018210191

学生姓名: 黄俊杰

联系电话: 19922123079

重庆邮电大学教务处制

课程名称	信号处理实验	课程编号	A2010550
实验地点	YF304	实验时间	2020. 10. 27
校外指导	Ŧ	校内指导	邵凯
教师	无	教师	40 到
实验名称	z 变换及离散时间 LTI 系统的 z 域分析		
评阅人签		光	
字		成绩	

一、实验目的

- 1. 学会运用 MATLAB 求离散时间信号的有理函数 z 变换的部分分式展开;
- 2. 学会运用 MATLAB 分析离散时间系统的系统函数的零极点;
- 3. 学会运用 MATLAB 分析系统函数的零极点分布与其时域特性的关系:
- 4. 学会运用 MATLAB 进行离散时间系统的频率特性分析。

二、实验原理

3.2.1 有理函数 z 变换的部分分式展开

如果信号的 z 域表示式 X(z) 是有理函数,设 X(z) 的有理分式表示为

$$X(z) = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + b_2 z^{-2} + \dots + b_m z^{-m}}{1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2} + \dots + a_n z^{-n}} = \frac{B(z)}{A(z)}$$
 (3-1)

MATLAB 信号处理工具箱提供了一个对 X(z)进行部分分式展开的函数 residuez,其语句格式为

[R,P,K]=residuez(B,A)

其中,B,A 分别表示 X(z)的分子与分母多项式的系数向量; R 为部分分式的系数向量; P 为极点向量; K 为多项式的系数。若 X(z)为有理真分式,则 K 为零。

3.2.2 系统函数的零极点分析

离散时间系统的系统函数定义为系统零状态响应的 z 变换与激励的 z 变换 之比,即

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} \tag{3-2}$$

如果系统函数H(z)的有理函数表示式为

$$H(z) = \frac{b_1 z^m + b_2 z^{m-1} + \dots + b_m z + b_{m+1}}{a_1 z^n + a_2 z^{n-1} + \dots + a_n z + a_{n+1}}$$
(3-3)

那么,在 MATLAB 中系统函数的零极点就可通过函数 roots 得到,也可借助函数 tf2zp 得到,tf2zp 的语句格式为

$$[Z,P,K]=tf2zp(B,A)$$

其中, B 与 A 分别表示 <math>H(z)的分子与分母多项式的系数向量。它的作用是将 H(z)的有理分式表示式转换为零极点增益形式,即

$$H(z) = k \frac{(z - z_1)(z - z_2) \cdots (z - z_m)}{(z - p_1)(z - p_2) \cdots (z - p_n)}$$
(3-4)

3.2.3 系统函数的零极点分布与其时域特性的关系

与拉氏变换在连续系统中的作用类似,在离散系统中,z 变换建立了时域函数 h(n) 与 z 域函数 H(z) 之间的对应关系。因此,z 变换的函数 H(z) 从形式可以反映 h(n) 的部分内在性质。我们仍旧通过讨论 H(z) 的一阶极点情况,来说明系统函数的零极点分布与系统时域特性的关系。

3.2.4 离散时间 LTI 系统的频率特性分析

对于因果稳定的离散时间系统,如果激励序列为正弦序列 $x(n)=A\sin(n\omega)u(n)$,则系统的稳态响应为 $y_{ss}(n)=A|H(e^{j\omega})|\sin[n\omega+\varphi(\omega)]u(n)$ 。其中, $H(e^{j\omega})$ 通常是复数。离散时间系统的频率响应定义为

$$H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})| e^{j\varphi(\omega)}$$
(3-5)

其中, $|H(e^{j\omega})|$ 称为离散时间系统的幅频特性; $\varphi(\omega)$ 称为离散时间系统的相频

特性;
$$H(e^{j\omega})$$
是以 ω_s ($\omega_s = \frac{2\pi}{T}$, 若零 $T = 1$, $\omega_s = 2\pi$) 为周期的周期函数。

因此,只要分析 $H(e^{j\omega})$ 在 $|\omega| \leq \pi$ 范围内的情况,便可分析出系统的整个频率特性。

MATLAB 提供了求离散时间系统频响特性的函数 freqz, 调用 freqz 的格式主要有两种。一种形式为

$$[H,w]$$
=freqz (B,A,N)

8

其中,B与A分别表示H(z)的分子和分母多项式的系数向量;N为正整数,默认值为512;返回值w包含 $[0,\pi]$ 范围内的N个频率等分点;返回值H则是离散时间系统频率响应 $H(e^{j\omega})$ 在 $0\sim\pi$ 范围内N个频率处的值。另一种形式为

与第一种方式不同之处在于角频率的范围由 $[0,\pi]$ 扩展到 $[0,2\pi]$ 。

三、实验程序及结果分析

1. 试用 MATLAB 的 residuez 函数,求出 $X(z) = \frac{2z^4 + 16z^3 + 44z^2 + 56z + 32}{3z^4 + 3z^3 - 15z^2 + 18z - 12}$ 的 部分分式展开和。

源代码:

B=[2,16,44,56,32]; A=[3,3,-15,18,-12]; [R,P,K]=residuez(B,A)

结果如图:

图一:部分分式的展开和

2. 试用 MATLAB 画出下列因果系统的系统函数零极点分布图,并判断系统的 稳定性。

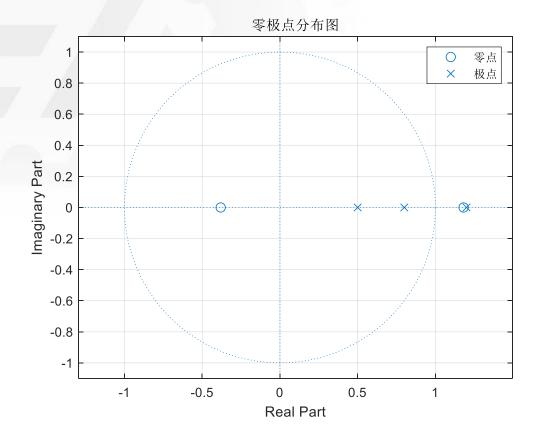
(1)
$$H(z) = \frac{2z^2 - 1.6z - 0.9}{z^3 - 2.5z^2 + 1.96z - 0.48}$$

(2) $H(z) = \frac{z - 1}{z^4 - 0.9z^3 - 0.65z^2 + 0.873z}$

题2.(1)

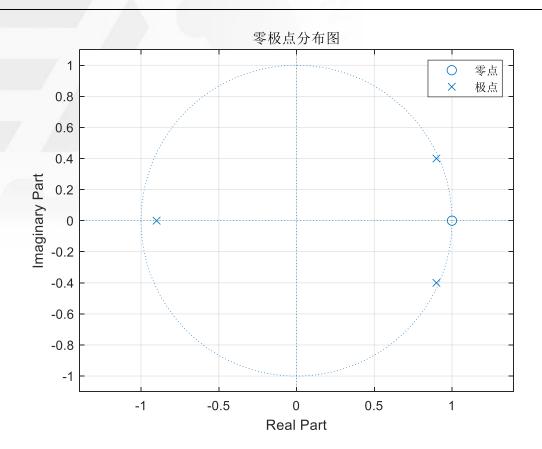
源代码:





图二: 2.(1)零极点分布图

```
题2.(2)
源代码:
B=[0,0,1,-1];
A=[1,-0.9,-0.65,0.873];
zplane(B,A),grid on
legend('零点','极点')
title('零极点分布图')
结果截图:
```



图三 2.(2)零极点分布图

系统稳定性分析:

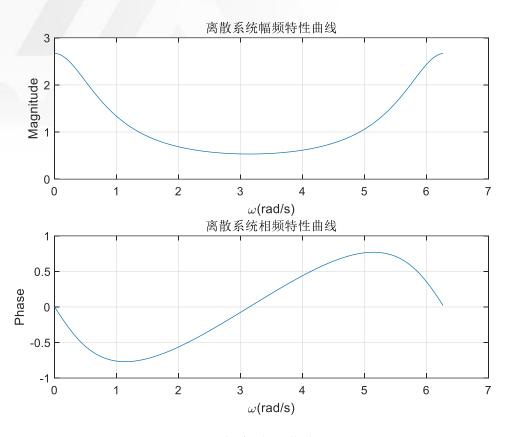
由图二可知,极点既有位于圆外的,也有位于圆内的,因此系统1不稳定; 由图三可知,极点既有位于圆上的,也有位于圆内的,故系统2临界稳定。

3. 试用 MATLAB 绘制系统 $H(z) = \frac{z^2}{z^2 - \frac{3}{4}z + \frac{1}{8}}$ 的频率响应曲线。

```
源代码:
b=[1];
a=[1 -0.75 0.125];
[H,w]=freqz(b,a,400,'whole');
Hm=abs(H);
Hp=angle(H);
subplot(211)
plot(w,Hm),grid on
xlabel('\omega(rad/s)'),ylabel('Magnitude')
title('离散系统幅频特性曲线')
subplot(212)
plot(w,Hp),grid on
xlabel('\omega(rad/s)'),ylabel('Phase')
```

title('离散系统相频特性曲线')

结果截图,如图四:



图四 频率响应曲线

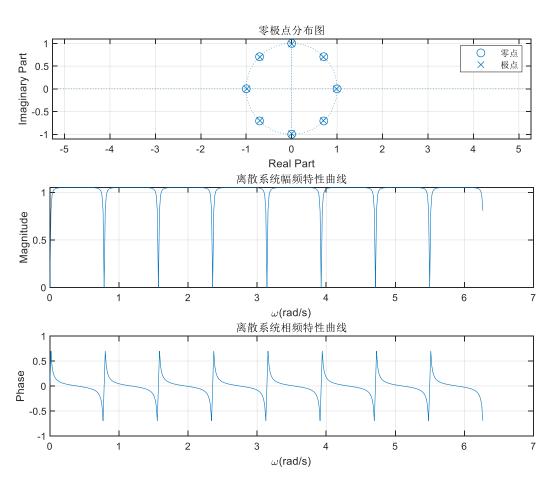
四、思考题

1、编写 MATLAB 程序,已知系统的差分方程y(n) - 0.9y(n - 8) = x(n) - x(n-8)。(1)画出该系统的零极点分布图,判断系统的稳定性;(2)画出系统在 $0\sim 2\pi$ 范围内的幅频特性曲线和相频特性曲线;(3)查找资料说明该系统的功能。

源代码:

```
a=[1 0 0 0 0 0 0 0 -0.9];
b=[1 0 0 0 0 0 0 0 -1];
subplot(311);
zplane(b,a),grid on
legend('零点','极点')
title('零极点分布图')
[H,w]=freqz(b,a,400,'whole');
Hm=abs(H);
```

```
Hp=angle(H);
subplot(312)
plot(w,Hm),grid on
xlabel('\omega(rad/s)'),ylabel('Magnitude')
title('离散系统幅频特性曲线')
subplot(313)
plot(w,Hp),grid on
xlabel('\omega(rad/s)'),ylabel('Phase')
title('离散系统相频特性曲线')
结果截图,如图五:
```



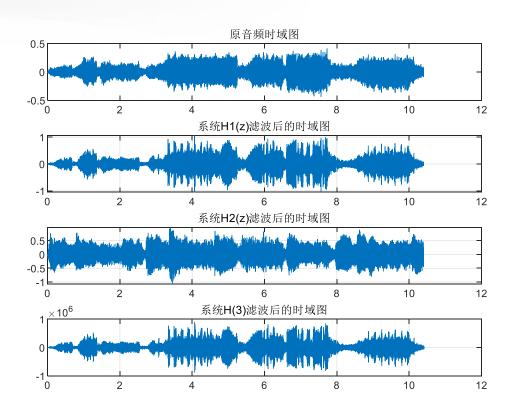
图五:零极点分布图,幅频与相频特性曲线

系统的稳定性分析:由图五可知,全部的零点与极点位于圆上,该系统于临界稳定状态;该系统的是一个梳妆滤波器,它是由许多按一定频率间隔相同排列的带痛和阻带,只让某些特定的频率范围的信号通过。

```
2、编写MATLAB程序,分别采用系统H_1(z) = \frac{z}{z+0.8}、H_2(z) = \frac{z}{z-1}、H_3(z) = \frac{z}{z+1.2}
对音频文件motherland.wav进行滤波(可采用实验二的conv函数)。(1)画出滤
波前后该音频文的连续时域波形图: (2)分析说明滤波后信号幅度变化的原因。
源代码:
%[xn,fs]=audioerad('C:\Users\Jerry\Dsktop\motherland.wav');
%画音频系统滤波图像
[xn,fs]=audioread('motherland.wav');
N=length(xn);
t = [0:N-1]/fs;
b1=[1];a1=[1 0.8];
b2=[1];a2=[1 -1];
b3=[1];a3=[1 1.2];
h1=impz(b1,a1);
h2=impz(b2,a2);
h3=impz(b3,a3);
subplot(4,1,1);
%sound(xn,fs);
plot(t,xn);title('原音频时域图');
subplot(4,1,2);
y1=conv(h1,xn);
M=length(y1);
t1=[0:M-1]/fs;%卷积过后的时域长度
%sound(y1,fs);
plot(t1,y1);title('系统H1(z)滤波后的时域图');grid on;
subplot(4,1,3);
y2=conv(h2,xn);
M=length(y2);
t1=[0:M-1]/fs;%卷积过后的时域长度
%sound(y2,fs);
plot(t1,y2);title('系统H2(z)滤波后的时域图');
grid on;
subplot(4,1,4);
y3=conv(h3,xn);
M=length(y3);
```

t1=[0:M-1]/fs;% 卷积过后的时域长度%sound(y3,fs);
plot(t1,y3);title('系统H3(z)滤波后的时域图');
grid on;

结果截图,如图六:



图六: 滤波前后该音频的连续时域波形图

分析:

原音频经过系统 H1(z), H2(z), H3(z)后波形都有一定量的变化,由连续时域波形图可知,第一个变化很小,第二个滤波器无论是在什么时刻都有一定的变化,第三个变化幅度也不是很大。