



# 信号与线性系统

---

总复习



# ■ 总

---

## 1.两大类 连续信号与系统

离散信号与系统

因果信号/因果系统

线性时不变系统

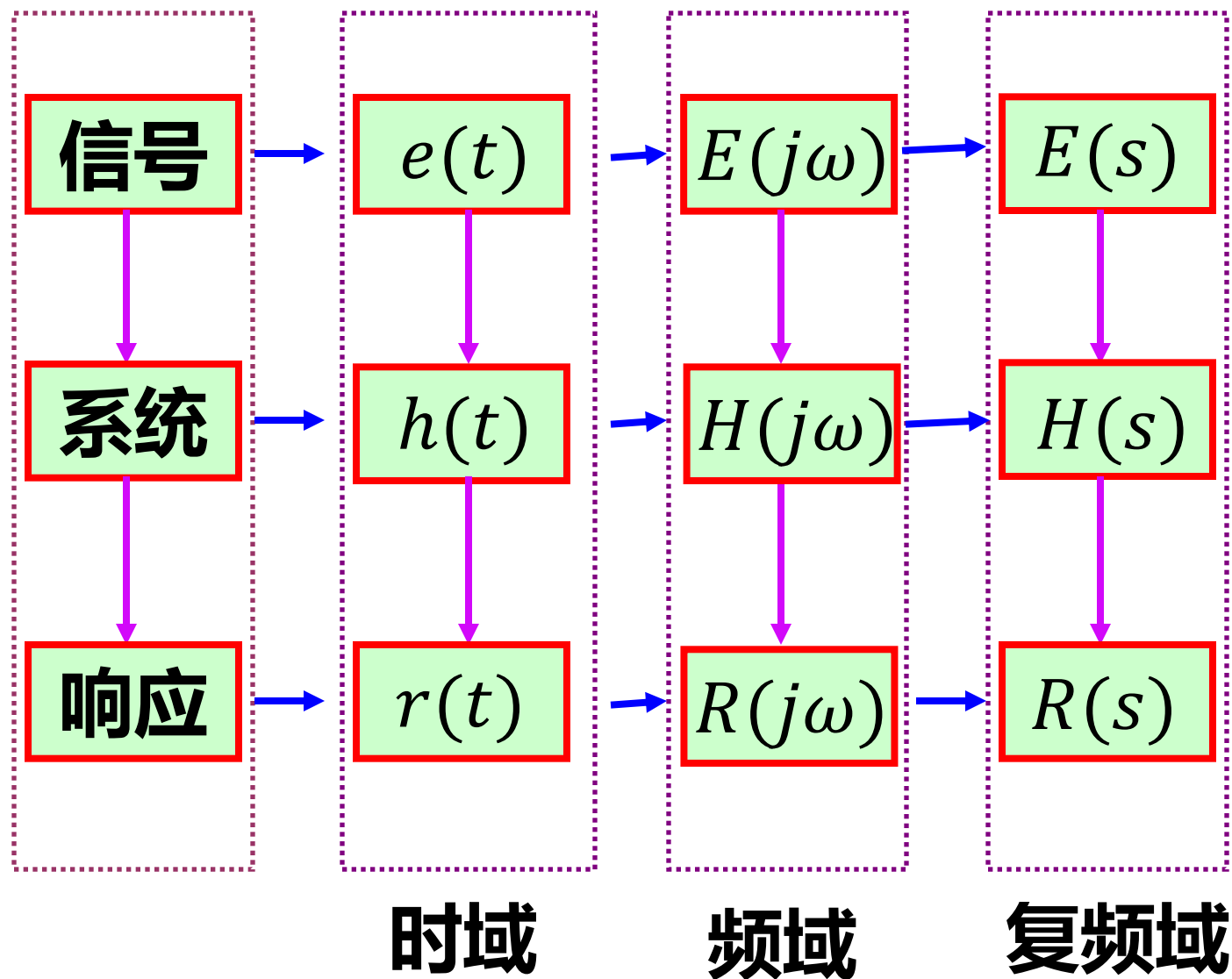
## 2.分析手段 时域分析

变换域分析

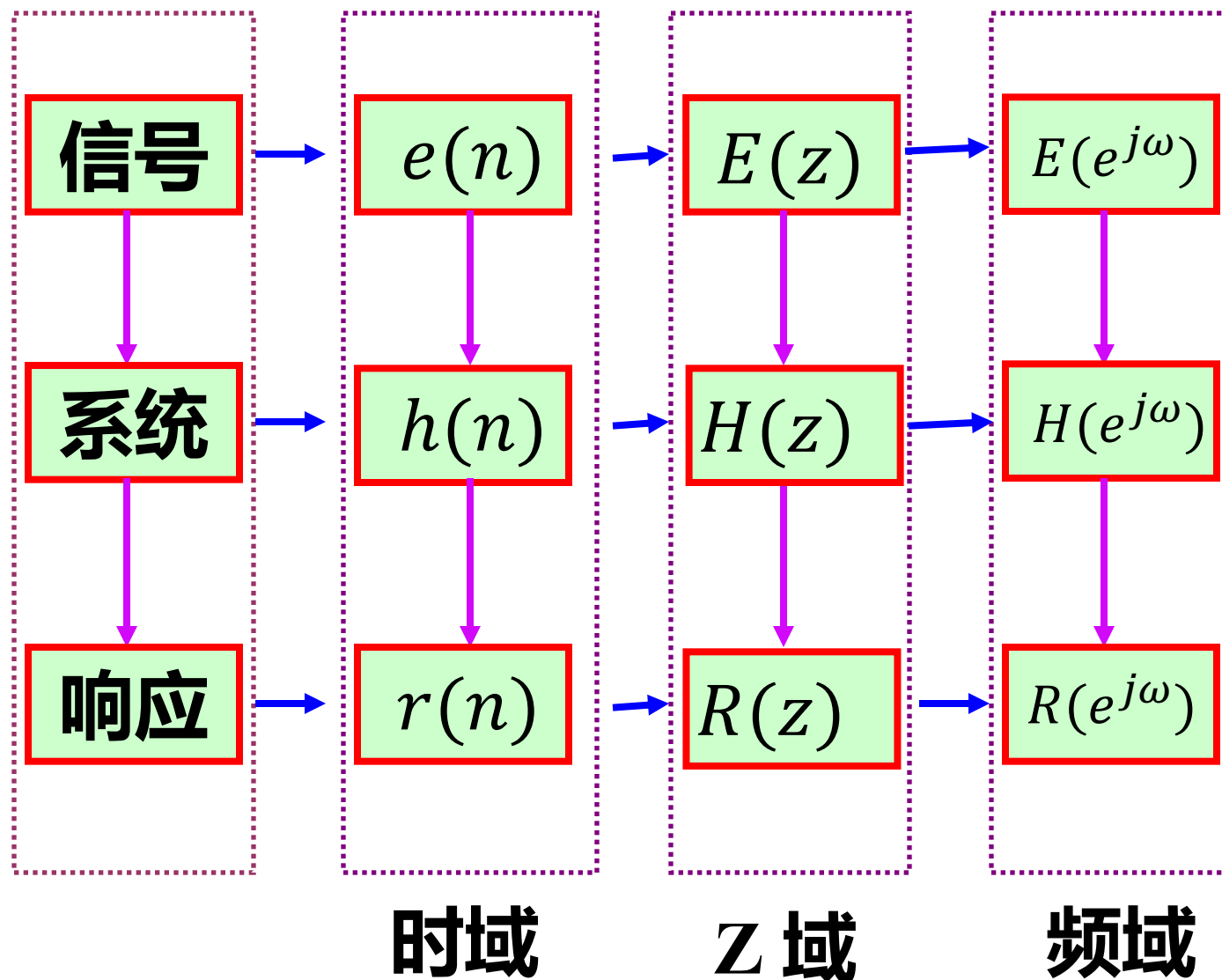
连续：频域，复频域

离散：频域，z域

# 连续时间系统分析主线



# 离散时间系统分析主线





# 信号的分类与常用信号

- **信号的分类**
  - 连续时间信号，离散时间信号
  - 因果信号
  - 右边序列（因果序列），左边序列，双边序列
- **连续时间信号**
  - 单位冲激信号，单位阶跃信号
  - 矩形脉冲
- **离散时间序列**
  - 单位函数，单位阶跃函数
  - 矩形序列



# 信号的运算（时域）

- **基本运算**

- 信号间的相互表示
- 平移、反折、尺度变换、线性、微积分等
- 波形的变化

- **卷积积分/卷积和**

- 定义
- 求解
- 性质
- 应用



# 信号的变换（变换域）

## ■ 傅里叶级数/傅里叶变换

- 常用函数的傅里叶级数/变换，频谱特点
- 线性、缩放、对称性、时移频移、微积分、卷积定理等

## ■ 拉普拉斯变换

- 常用函数的拉普拉斯变换，收敛区
- 线性、缩放、时移频移、微积分、卷积定理、初值终值定理等
- 反变换的求取 - 部分分式分解，利用性质

## ■ z变换

- 常用函数的z变换，收敛区
- 线性、缩放、时移频移、卷积定理、初值终值定理等
- 反变换的求取 - 部分分式分解法，注意与收敛区的关系

## ■ DTFT

- 定义
- 周期性、线性、时移频移、频域微分、卷积定理等



# 系统

- **系统的性质**

- **线性，时不变性，因果性，稳定性**

- **系统的表示**

- **电路或实际问题 需要通过建模的过程得到方程**
- **微分方程/差分方程**
- **方程、直接（I）型模拟框图之间的转换**
- **系统函数**

- **系统的响应**

- **零输入响应和零状态响应**
- **单位冲激响应/单位函数响应**
- **系统响应的时域求解，变换域求解**





# 系统（续）

## ■ 系统函数

- 系统函数 $H(s)/H(z)$
- 系统函数的极点分布对系统稳定性的影响
- 系统函数零极点分布对频响特性的影响

## ■ 频响函数

- 频响函数 $H(j\omega)/H(e^{j\omega})$
- 频响特性曲线
- 滤波特性

## ■ 应用

- 理想低通滤波器，信号通过系统不失真传输的条件，
- 调制解调
- 理想抽样，抽样定理



# 冲激函数的性质

$$\frac{du(t)}{dt} = \delta(t) \quad \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = u(t)$$

$$f(t)\delta(t - t_0) = f(t_0)\delta(t - t_0)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t - t_0)dt = f(t_0)$$

$$\delta(t) = \delta(-t)$$

$$\delta(at) = \frac{1}{|a|}\delta(t)$$

$$f(t) * \delta(t - t_0) = f(t - t_0)$$



# 卷积积分/卷积和

两个连续时间信号 $f_1(t)$ 和 $f_2(t)$ 的卷积积分定义如下：

$$f(t) = f_1(t) * f_2(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f_1(\tau) f_2(t - \tau) d\tau$$

两个序列 $f_1(k)$ 和 $f_2(k)$ 的卷积和定义如下：

$$f(k) = f_1(k) * f_2(k) = \sum_{i=-\infty}^{\infty} f_1(i) f_2(k - i)$$

## 练习：计算下列卷积

(1)  $\varepsilon(t) * \varepsilon(t)$

(2) 两个矩形脉冲函数的卷积

(3)  $e^{-3t} \varepsilon(t) * \varepsilon(t)$

(4)  $e^{-3t} \varepsilon(t) * e^{-2t} \varepsilon(t)$

解：(1)  $t\varepsilon(t)$

(2) 梯形脉冲

(3)  $\frac{1}{3}(1 - e^{-3t})\varepsilon(t)$

(4)  $(e^{-2t} - e^{-3t})\varepsilon(t)$

(1)  $\varepsilon(k) * \varepsilon(k)$

(2)  $\varepsilon(k - 1) * \varepsilon(k - 2)$

(3)  $0.3^k \varepsilon(k) * \delta(k)$

(4)  $\left(\frac{1}{2}\right)^k \varepsilon(k) * \varepsilon(k)$

(5)  $2^k \varepsilon(k) * 2^k \varepsilon(k)$

解：(1)  $(k + 1)\varepsilon(k)$

(4)  $\left(2 - \left(\frac{1}{2}\right)^k\right)\varepsilon(k)$

(5)  $(k + 1)2^k \varepsilon(k)$



# 傅里叶级数/傅里叶变换/序列傅里叶变换

- 傅里叶级数公式
- 基波、谐波
- 周期信号频谱的特点
- 常用信号的傅里叶级数
- 画信号的频谱

- 傅里叶变换公式
- 非周期信号频谱的特点
- 性质
- 常用信号的傅里叶变换
- 画信号的频谱

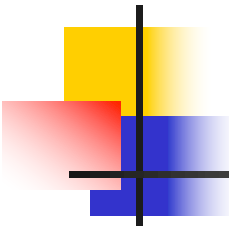
- 序列傅里叶变换公式
- 离散信号频谱的特点
- 性质
- 常用序列的傅里叶变换
- 画信号的频谱

# 常用傅里叶变换对

编 号	$f(t)$	$F(j\omega)$
1	$g_\tau(t)$	$\tau \text{Sa}\left(\frac{\omega\tau}{2}\right)$
2	$\tau \text{Sa}\left(\frac{\tau t}{2}\right)$	$2\pi g_\tau(\omega)$
3	$e^{-\alpha}\varepsilon(t), \alpha>0$	$\frac{1}{\alpha+j\omega}$
4	$te^{-\alpha}\varepsilon(t), \alpha>0$	$\frac{1}{(\alpha+j\omega)^2}$
5	$e^{-\alpha t }, \alpha>0$	$\frac{2\alpha}{\alpha^2+\omega^2}$
6	$\delta(t)$	1
7	1	$2\pi\delta(\omega)$
8	$\delta(t-t_0)$	$e^{-j\omega t_0}$
9	$\cos \omega_0 t$	$\pi\delta(\omega-\omega_0)+\pi\delta(\omega+\omega_0)$
10	$\sin \omega_0 t$	$\frac{\pi}{j}[\delta(\omega-\omega_0)-\delta(\omega+\omega_0)]$

# 续表

编 号	$f(t)$	$F(j\omega)$
11	$\epsilon(t)$	$\pi\delta(\omega) + \frac{1}{j\omega}$
12	$\text{Sgn}(t)$	$\frac{2}{j\omega}, F(0)=0$
13	$\frac{1}{\pi t}$	$-j \text{Sgn}(\omega)$
14	$\delta_T(t)$	$\Omega\delta_\Omega(\omega)$
15	$\sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n e^{jn\Omega t}$	$2\pi \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n \delta(\omega - n\Omega)$
16	$\frac{t^{n-1}}{(n-1)!} e^{-at} \epsilon(t), a>0$	$\frac{1}{(a+j\omega)^n}$



性质名称	时 域	频 域
线性	$a_1 f_1(t) + a_2 f_2(t)$	$a_1 F_1(j\omega) + a_2 F_2(j\omega)$
时移	$f(t - t_0)$	$F(j\omega) e^{-j\omega t_0}$
频移	$f(t) e^{j\omega_0 t}$	$F(j(\omega - \omega_0))$
调制	$f(t) \cos \omega_0 t$	$\frac{1}{2} [F(j(\omega - \omega_0)) + F(j(\omega + \omega_0))]$
	$f(t) \sin \omega_0 t$	$\frac{1}{2j} [F(j(\omega - \omega_0)) - F(j(\omega + \omega_0))]$
尺度变换	$f(at)$	$\frac{1}{ a } F\left(j \frac{\omega}{a}\right)$
对称性	$F(jt)$	$2\pi f(-\omega)$
卷积	$f_1(t) * f_2(t)$	$F_1(j\omega) \cdot F_2(j\omega)$
相乘	$f_1(t) \cdot f_2(t)$	$\frac{1}{2\pi} F_1(j\omega) * F_2(j\omega)$
时域微分	$\frac{d^n f(t)}{dt^n}$	$(j\omega)^n F(j\omega)$
时域积分	$\int_{-\infty}^t f(x) dx$	$\pi F(0) \delta(\omega) + \frac{F(j\omega)}{j\omega}$
频域微分	$(-jt)^n f(t)$	$\frac{d^n F(j\omega)}{d\omega^n}$
频域积分	$\pi f(0) \delta(t) + \frac{f(t)}{-jt}$	$\int_{-\infty}^{\omega} F(j\eta) d\eta$
帕塞瓦尔等式	$\int_{-\infty}^{\infty} f^2(t) dt$	$\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty}  F(j\omega) ^2 d\omega$





# 拉普拉斯变换

定义  
性质

常用信号的拉普拉斯变换

$u(t)$	$\frac{1}{s}$
$e^{-\alpha t}u(t)$	$\frac{1}{s + \alpha}$
$tu(t)$	$\frac{1}{s^2}$
$te^{-\alpha t}u(t)$	$\frac{1}{(s + \alpha)^2}$
$\delta(t)$	1



## z变换

定义、收敛区

性质

常用信号的z变换

$$(1) \mathcal{Z}\{\delta(k)\} = 1$$

$$(2) \mathcal{Z}\{\varepsilon(k)\} = \frac{z}{z-1} \quad |z| > 1$$

$$(3) \mathcal{Z}\{-\varepsilon(-k-1)\} = \frac{z}{z-1} \quad |z| < 1$$

$$(4) \mathcal{Z}\{\alpha^k \varepsilon(k)\} = \frac{z}{z-\alpha} \quad |z| > |\alpha|$$

$$(5) \mathcal{Z}\{-\alpha^k \varepsilon(-k-1)\} = \frac{z}{z-\alpha} \quad |z| < |\alpha|$$

$$(6) \mathcal{Z}\{k\varepsilon(k)\} = \frac{z}{(z-1)^2} \quad |z| > 1$$

序号	性质	信号	Z 变换	收敛域
0	定义	$x(n)$	$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n}$	$R$
1	线性	$ax_1(n) + bx_2(n)$	$aX_1(z) + bX_2(z)$	至少 $R_1 \cap R_2$
2	移序	$x(n-n_0)$	$z^{-n_0}X(z)$	$R$ , 但在原点或无穷远点可能加上或删除

序号	性质	信号	Z 变换	收敛域
3	频移	$e^{j\omega n}x(n)$	$X(e^{j\omega}z)$	$R$
4	尺度变换	$z_0^n x(n)$	$X(z_0^{-1}z)$	$ z_0 R$
5	$z$ 域微分	$nx(n)$	$-z \frac{d}{dz}X(z)$	$R$
6	卷积	$x_1(n) * x_2(n)$	$X_1(z)X_2(z)$	至少 $R_1 \cap R_2$
7	时间反转	$x(-n)$	$X(z^{-1})$	$R$ 的倒置
8	求和	$\sum_{n=-\infty}^n x(n)$	$\frac{1}{1-z^{-1}}X(z)$	$R \cap ( z  > 1)$
9	初值定理	$x(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z)$		
10	终值定理	$x(\infty) = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)X(z)$		

# 系统的因果性与稳定性

因果	响应不先于激励		
	$h(t) = 0, t < 0$		$h(n) = 0, n < 0$
			激励最高序号不大于响应最高序号
稳定	$\int_{-\infty}^{\infty}  h(t)  dt < \infty$		$\sum_{n=-\infty}^{\infty}  h(n)  < \infty$
	因果系统	$\int_0^{\infty}  h(t)  dt < \infty$	$\sum_{n=0}^{\infty}  h(n)  < \infty$
		系统函数H(s)的所有极点全部位于s平面的左半开平面	系统函数H(z)的所有极点全部位于z平面的单位圆内



# 系统的响应

---

**零输入响应**

**单位冲激响应/单位函数（样值）响应**

**零状态响应**

**系统响应的时域求解、变换域求解**

**自然响应/强迫响应**

**暂（瞬）态响应/稳态响应**

1.  $H(s)/H(z)$ 与 $h(t)/h(k)$ 之间的关系。
2.  $H(s)/H(z)$ 可由微分/差分方程直接得到。
3. 系统函数与转移算子之间的关系。
4. 系统函数的极点分布对系统稳定性的影响。
5. 由系统函数零极点分布粗略画出频响曲线。
6. 混合系统的单位冲激响应，系统函数。

## 1. 定义及物理意义 $H(j\omega)/H(e^{j\omega})$

## 2. 几组关系

$$h(t) \rightarrow H(j\omega) \rightarrow H(s)$$

$$h(k) \rightarrow H(z) \rightarrow H(e^{j\omega})$$

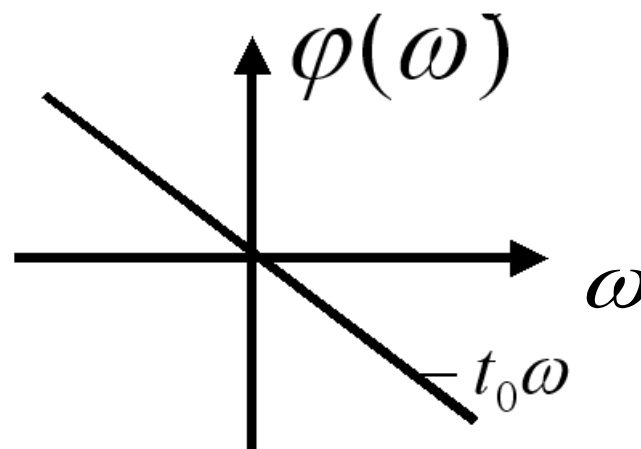
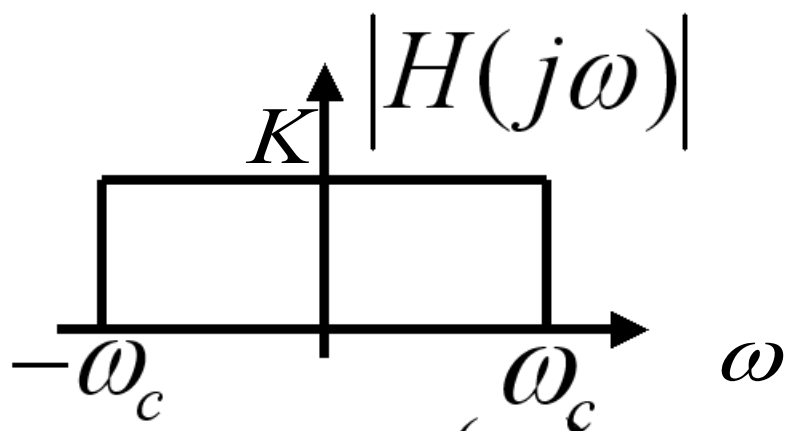
## 3. 画频响特性曲线

## 4. 滤波特性：低通，高通，带通，带阻，全通

## 5. 混合系统的频响函数

## 应用：理想低通滤波器

### 理想低通滤波器的频响



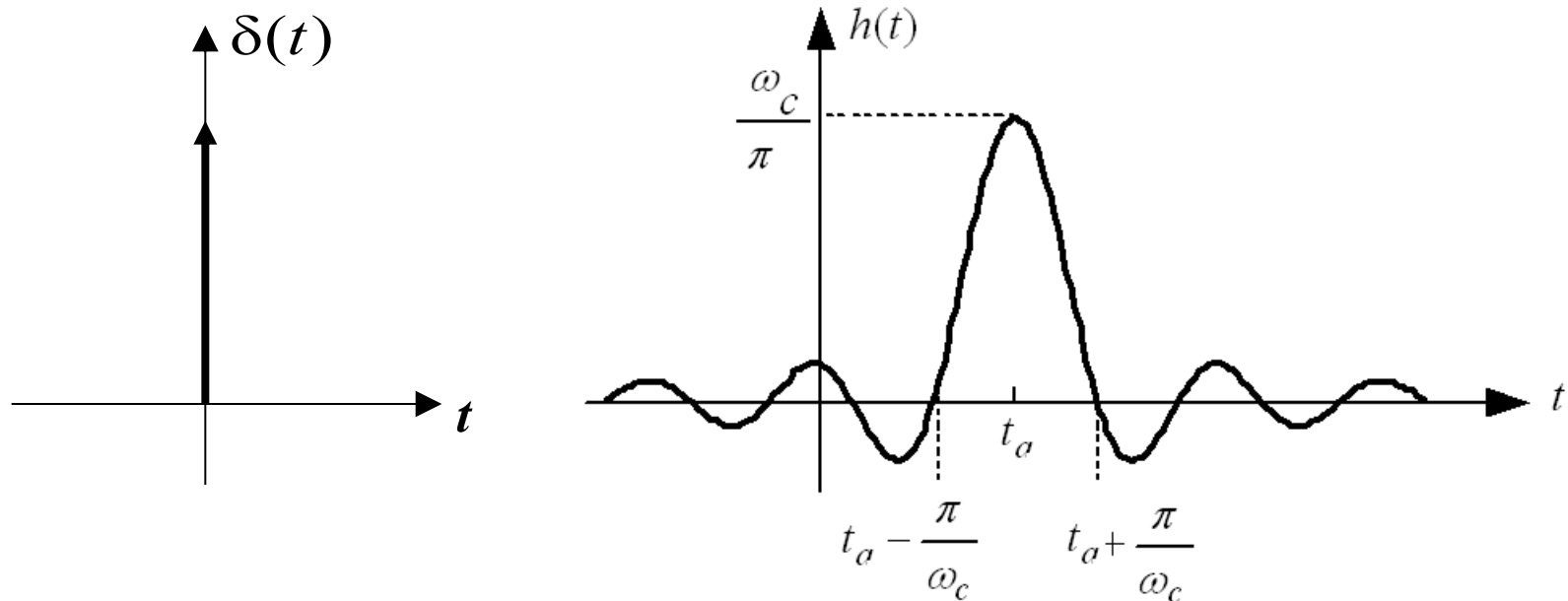
$$H(j\omega) = K e^{-j\omega t_0} \quad |\omega| < \omega_c$$

( $\omega_c$ : 截止频率)



# 理想低通滤波器的单位冲激响应

$$h(t) = \frac{\omega_c}{\pi} \text{Sa}[\omega_c(t - t_0)]$$

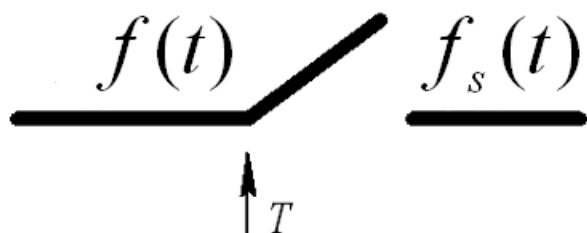


信号通过系统产生失真。  
系统物理上不可实现。

可自行推导出信号通过系统  
不产生失真的条件。

# 取样定理

## 信号的时域取样



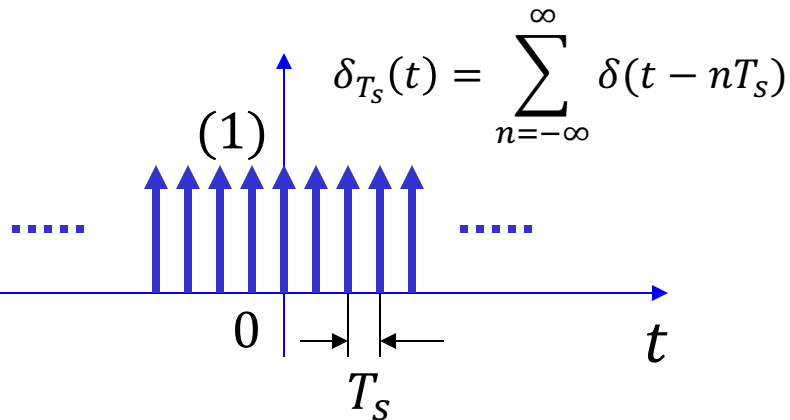
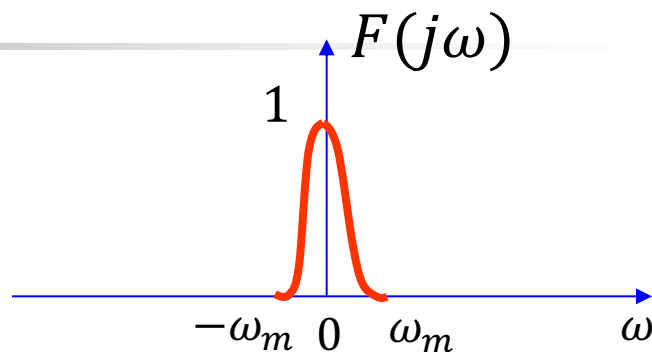
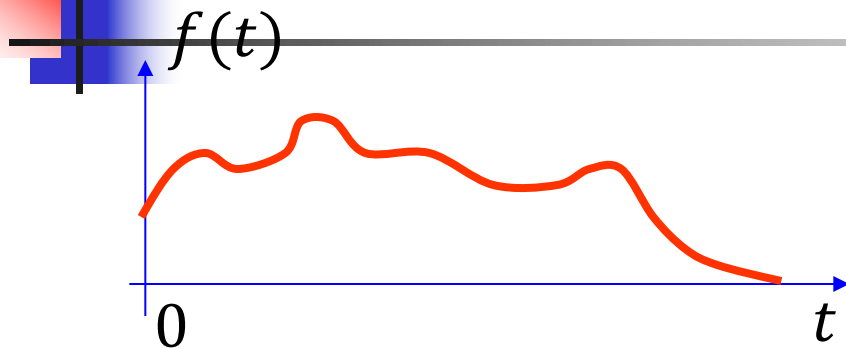
$$f_s(t) = f(t)p(t)$$

理想取样：抽样脉冲 $p(t)$ 是冲激函数序列，即

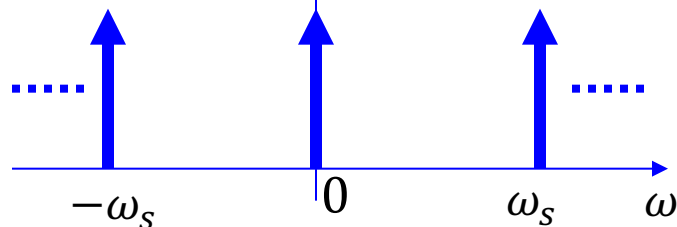
$$p(t) = \delta_{T_s}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT_s)$$

$$\begin{aligned} f_s(t) &= f(t) \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT_s) \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(nT_s) \delta(t - nT_s) \end{aligned}$$

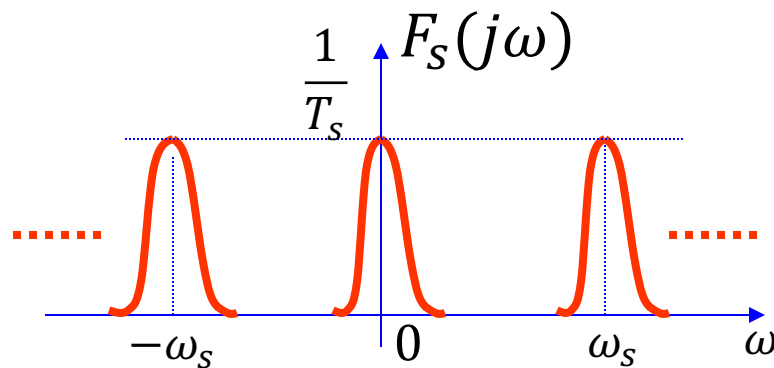
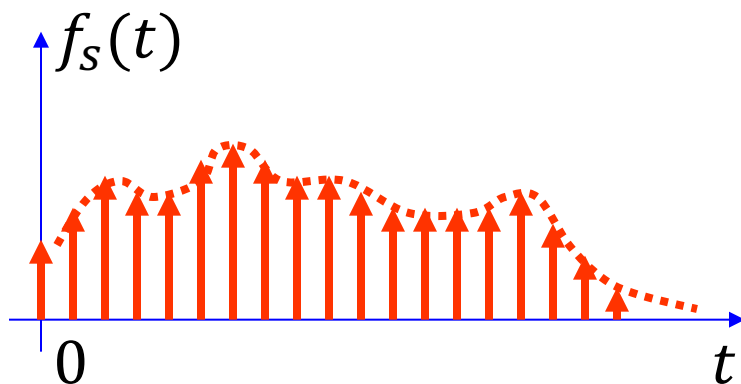
# 理想抽样示意图



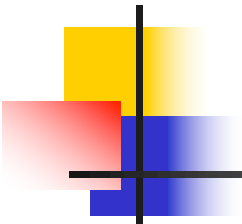
$$P(j\omega) = \omega_s \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - n\omega_s)$$



频域周期重复



时域抽样



**Shannon 取样定理**：一个在频谱中不含有大于频率 $f_m$ 的分量的有限频带的信号，由对该信号以不大于 $\frac{1}{2f_m}$ 的时间间隔进行取样的取样值唯一地确定。当这样地取样信号通过截止频率 $\omega_c$ 满足 $\omega_m \leq \omega_c \leq \omega_s - \omega_m$ 的理想低通滤波器后，可以完全重建原信号。

- 闭卷考试，不用带草稿纸，需要用到铅笔、直尺、橡皮等
- 遵守考试纪律，诚实作答
- 选择题，简单计算题，综合分析题
- 主要考查基础知识的理解和应用
- **考试时间：以学院通知为准**



**及早准备，横纵对比，全面复习**

**该背的要背熟**

**该练手的要练手：计算，画图**

**信号、系统要分清**

**连续、离散忌混淆**

**时域  $\longleftrightarrow$  变换域**

**变换域  $\longleftrightarrow$  变换域**



## 结束语

---

**请保持对未知的好奇心，**

**让自己变得更优秀。**

**感谢大家两个多月来的辛苦付出。**

**祝愿大家取得理想的成绩！**