

第二章 z 变换与LSI系统频域分析

The z Transform and Frequency domain analysis of LSI System

2.1

z 变换的基本概念

2.2

离散时间信号傅里叶变换

2.3

系统函数及其与系统性质的关系

2.4

系统频率响应的意义

2.5

几何法画频率响应

2.6

特殊滤波器的设计



第二章 z 变换与LSI系统频域分析

The z Transform and Frequency domain analysis of LSI System

2.3 系统函数及其与系统性质的关系

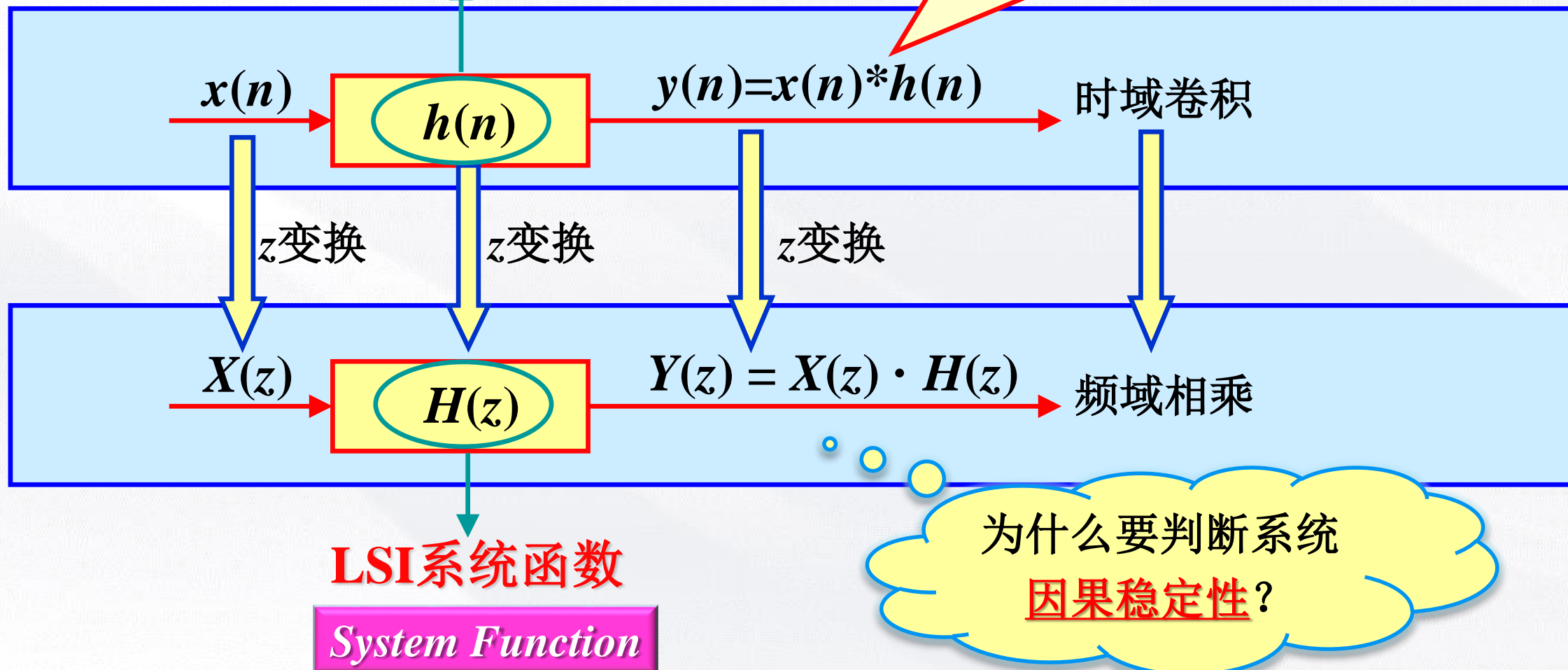
华东理工大学信息科学与工程学院 万永菁



Impulse Response

单位脉冲响应

$$y(n) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} x(m)h(n-m)$$



一、由系统函数 $H(z)$ 及其收敛域判断系统因果性

➤ 一般系统: $y(n)=T[x(n)]$ 的因果性定义

定义: 某时刻的输出只取决于此时刻及其以前的输入的系统。

即: $n=n_0$ 时的输出 $y(n_0)$ 只取决于 $n \leq n_0$ 的输入 $x(n)$ 。

➤ LSI系统的因果性条件

$$y(n) = h(n) * x(n)$$

$$= \sum_{m=-\infty}^{\infty} h(m)x(n-m) = \underbrace{h(-\infty)}_{=0} \underbrace{x(n+\infty)}_{=0} + \dots + \underbrace{h(-1)}_{=0} \underbrace{x(n+1)}_{=0} + h(0)\underline{x(n)} + h(1)\underline{x(n-1)} + \dots + h(\infty)\underline{x(n-\infty)}$$

非因果

定义: 若LSI系统的 $h(n)$ 满足: 当 $n < 0$ 时, $h(n)=0$, 系统因果。

若 $h(n)$ 为因果序列, 则系统因果。

$|z| \in (R_x, \infty]$

二、由系统函数 $H(z)$ 及其收敛域判断系统稳定性

➤ 一般系统: $y(n)=T[x(n)]$ 的稳定性定义

定义: 有界输入产生有界输出的系统。

即: 如果 $|x(n)| \leq M < \infty$, 则有 $|y(n)| \leq P < \infty$ 。

n 不受限制
 $n \in [-\infty, \infty]$

➤ LSI系统的稳定性条件

$$y(n) = h(n) * x(n) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} h(m)x(n-m)$$

定义: 一个LSI系统是稳定系统的充分必要条件是:

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| = q < \infty$$

单位脉冲响应
绝对可和

2.3 系统函数及其与系统性质的关系



定义：如果LSI系统函数 $H(z)$ 的收敛域包括单位圆，
即 $|z|=1$ 在收敛域内，则系统稳定。

理解：一个LSI系统是稳定系统的充分必要条件是：

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| = q < \infty$$

单位脉冲响应
绝对可和

$$|z|=1$$

收敛条件：

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)z^{-n}| = M < \infty$$

2.3 系统函数及其与系统性质的关系



➤ 总结：系统因果稳定性的频域分析方法

系统因果：

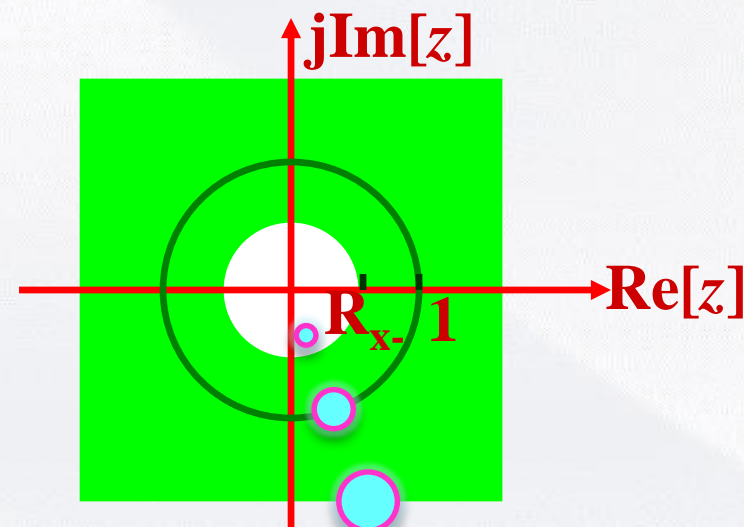
$$|z| \in (R_{x-}, \infty]$$

系统稳定：

$$|z| = 1$$

系统因果稳定：

$$|z| \in (R_{x-}, \infty], |R_{x-}| < 1$$



系统函数 $H(z)$ 的
极点在单位圆内

2.3 系统函数及其与系统性质的关系

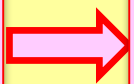


例：判断系统的因果稳定性： $h(n) = \frac{1}{3}[\delta(n+1) + \delta(n) + \delta(n-1)]$

$$\delta(n) = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ 0 & n \neq 0 \end{cases}$$

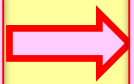
时域分析：

非因果



$h(-1) \neq 0$, $h(n)$ 不是因果序列

稳定



$h(n)$ 是绝对可和的

频域分析：

$$H(z) = \sum_{n=-1}^1 h(n)z^{-n} = \frac{1}{3}(z + 1 + z^{-1})$$

$$H(z) = \frac{1}{3} \frac{(z^2 + z + 1)}{z}$$

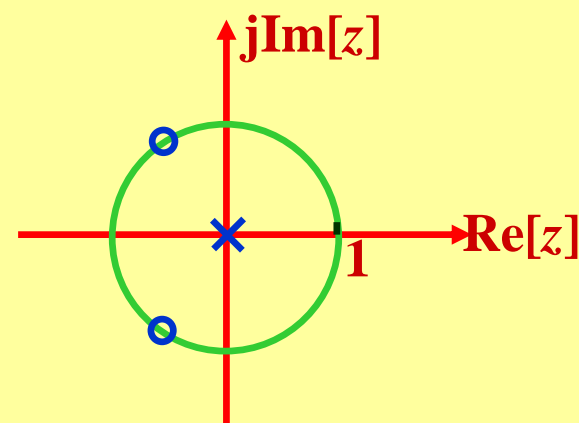


2个零点，1个极点

收敛域： $0 < |z| < \infty$



系统非因果、稳定

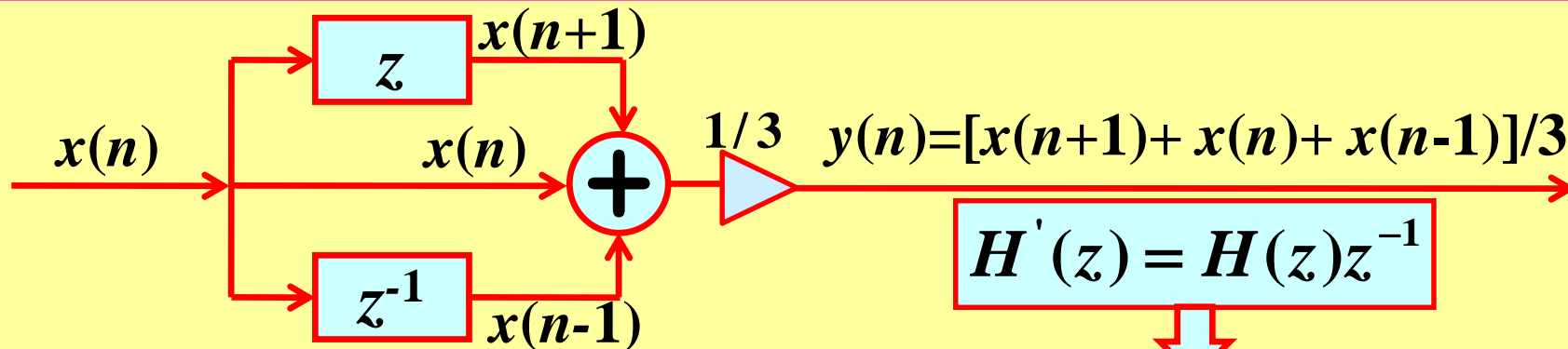


将上例改造为因果稳定系统



$$h(n) = \frac{1}{3} [\delta(n+1) + \delta(n) + \delta(n-1)]$$

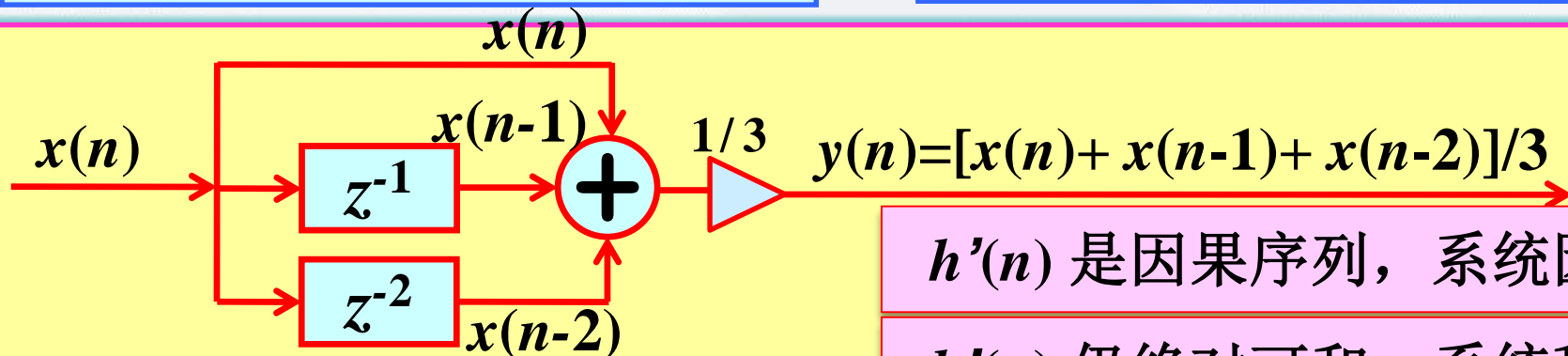
$$H(z) = \sum_{n=-1}^1 h(n) z^{-n} = \frac{1}{3} (z + 1 + z^{-1})$$



$$H'(z) = H(z) z^{-1}$$

$$h'(n) = \frac{1}{3} [\delta(n) + \delta(n-1) + \delta(n-2)]$$

$$H'(z) = \sum_{n=0}^2 h(n) z^{-n} = \frac{1}{3} (1 + z^{-1} + z^{-2})$$



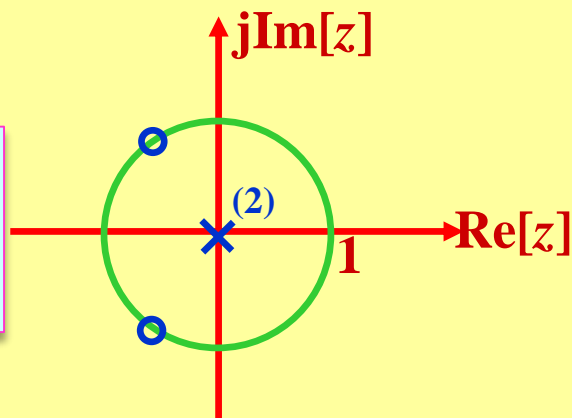
$h'(n)$ 是因果序列，系统因果
 $h'(n)$ 仍绝对可和，系统稳定

结果分析:

$$H'(z) = \frac{1}{3}(1 + z^{-1} + z^{-2}) = \frac{1}{3} \frac{(z^2 + z + 1)}{z^2}$$

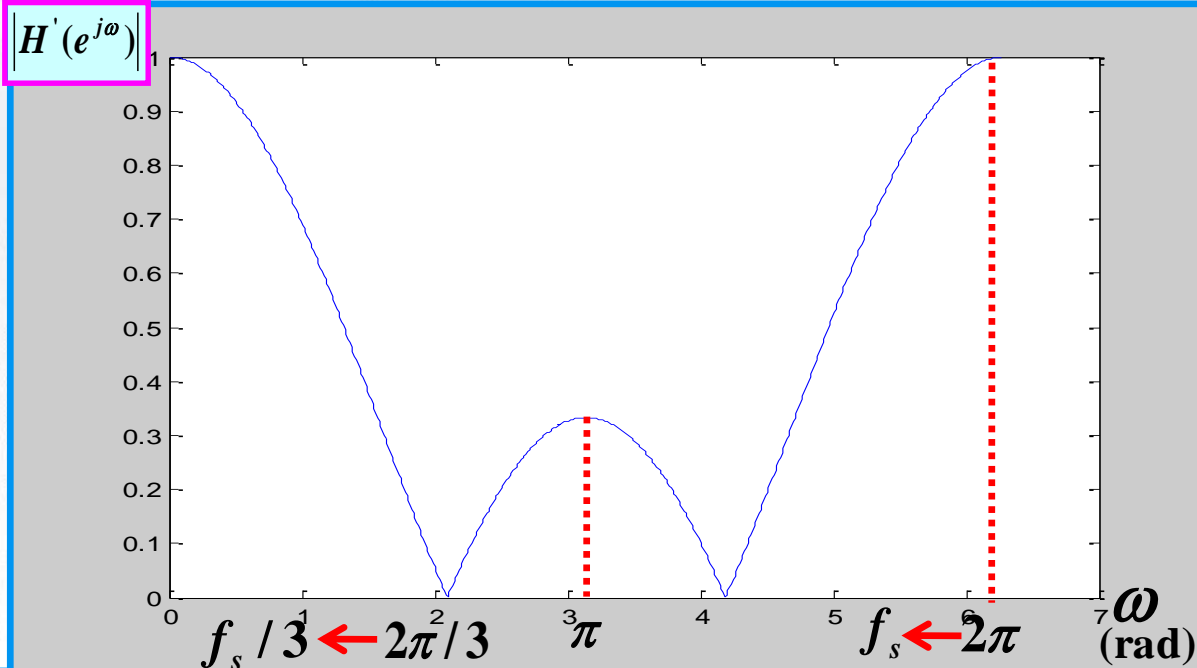


2个零点
2个极点



收敛域: $|z| > 0$

系统因果、稳定



$$\begin{aligned} H'(z) \Big|_{z=e^{j\omega}} &= H'(e^{j\omega}) \\ &= \frac{1}{3}(1 + e^{-j\omega} + e^{-j2\omega}) \end{aligned}$$

2.3 系统函数及其与系统性质的关系



例：已知线性移不变因果系统的差分方程为：

$$y(n) + 0.2y(n-1) - 0.24y(n-2) = x(n) + x(n-1)$$

- (1)求系统函数 $H(z)$ 和系统收敛域。
- (2)判别系统的稳定性。
- (3)求系统的单位取样响应 $h(n)$ 。

解：(1)求系统函数 $H(z)$ 和系统收敛域

$$Y(z) + 0.2z^{-1}Y(z) - 0.24z^{-2}Y(z) = X(z) + z^{-1}X(z)$$

因果

收敛域： $|z| > 0.6$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 + z^{-1}}{1 + 0.2z^{-1} - 0.24z^{-2}} = \frac{z^2 + z}{z^2 + 0.2z - 0.24} = \frac{z(z + 1)}{(z + 0.6)(z - 0.4)}$$



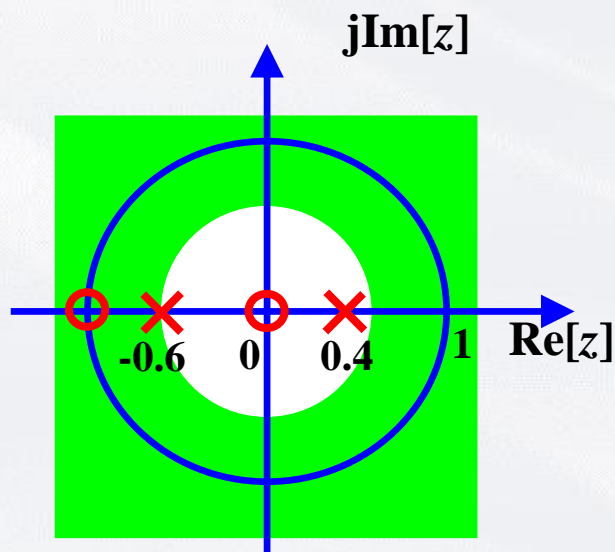
2.3 系统函数及其与系统性质的关系



(2) 判别系统的**稳定性**。

$$H(z) = \frac{z(z+1)}{(z+0.6)(z-0.4)}$$

收敛域: $|z| > 0.6$, 因此, **单位圆在收敛域内, 系统稳定。**





2.3 系统函数及其与系统性质的关系



(3) 求系统的单位取样响应 $h(n)$ 。

$$\frac{H(z)}{z} = \frac{(z+1)}{(z+0.6)(z-0.4)} = \frac{A}{(z+0.6)} + \frac{B}{(z-0.4)}$$

$$A = \left. \frac{(z+1)}{(z-0.4)} \right|_{z=-0.6} = -0.4 \quad B = \left. \frac{(z+1)}{(z+0.6)} \right|_{z=0.4} = 1.4$$

$$H(z) = \frac{-0.4z}{(z+0.6)} + \frac{1.4z}{(z-0.4)}$$

$$h(n) = -0.4(-0.6)^n u(n) + 1.4(0.4)^n u(n)$$

因果



收敛域: $|z| > 0.6$



第二章 z 变换与LSI系统频域分析

The z Transform and Frequency domain analysis of LSI System

2.3 系统函数及其与系统性质的关系

华东理工大学信息科学与工程学院 万永菁

