# 第三章 连续时间信号与系统的频域分析

2025年5月5日 18:47

三角形式傅里叶级数:  $f(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cdot \cos n\omega_1 t + b_n \cdot \sin n\omega_1 t)$ 

$$a_n = \frac{2}{T_1} \int_{-\frac{T_1}{2}}^{\frac{T_1}{2}} f(t) \cdot \cos(n\omega_1 t) dt$$

$$b_n = \frac{2}{T_1} \int_{-\frac{T_1}{2}}^{\frac{T_1}{2}} f(t) \cdot \sin(n\omega_1 t) dt$$

纯余弦形式三角傅里叶级数:  $f(t) = \frac{A_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} A_n \cdot \cos(n\omega_1 t + \phi_n)$ 

幅度:  $A_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2}$ , 相位:  $\phi_n = -\tan^{-1} \frac{b_n}{a_n}$ 

 $A_n \sim \omega$  曲线为幅度频谱图,为 $n\omega_1$ 偶函数

 $\phi_n \sim \omega$ 曲线为相位频谱图,为 $n\omega_1$ 奇函数

指数形式傅里叶级数:  $f(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} C_n \cdot e^{jn\omega_1 t}$ 

幅度:  $|C_n|$ , 相位:  $e^{j\phi_n}$ 

 $|C_n|\sim\omega$ 曲线为幅度频谱图,为 $n\omega_1$ 偶函数

 $\phi_n \sim \omega$ 曲线为相位频谱图,为 $n\omega_1$ 奇函数

三角形式和指数形式傅里叶级数的关系:  $C_n = \frac{1}{2}(a_n - jb_n)$ 

 $C_n$ 即为频谱函数

偶谐函数:  $f(t) = f\left(t \pm \frac{T_1}{2}\right)$  奇谐函数:  $f(t) = -f\left(t \pm \frac{T_1}{2}\right)$ 

周期信号频谱由间隔ω1的谱线组成

频谱密度:  $\frac{C_n}{\omega_1}$ 

傅里叶变换与傅里叶级数的关系:  $C_n = \frac{1}{r} \cdot F_0(\omega)|_{\omega = n\omega_1}$ 

对非周期信号:  $F(\omega) = |F(\omega)| \cdot e^{j\phi(w)}$ 

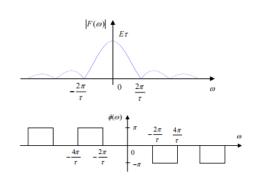
 $|F(\omega)|\sim\omega$ 曲线为幅度频谱图,为 $\omega_1$ 偶函数  $\phi_w\sim\omega$ 曲线为相位频谱图,为 $\omega_1$ 奇函数

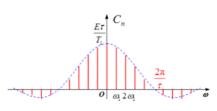
## 典型非周期连续时间信号的频谱:

矩形脉冲信号 $EG_{\tau}(t)$ :

$$|F(\omega)| = E\tau \left| Sa \frac{\omega \tau}{2} \right|$$

$$\phi(\omega) = \begin{cases} 0, \frac{4n\pi}{\tau} < |\omega| < \frac{2(2n+1)}{\tau} \pi \\ \pi, \frac{2(2n+1)\pi}{\tau} < |w| < \frac{4(n+1)}{\tau} \pi \end{cases}$$





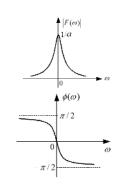
单边指数信号 $e^{-at}u(t)$ :

$$|F(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \omega^2}}$$



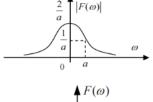
中心扫到155e \*\*\* u(i):

$$|F(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \omega^2}}$$
$$\phi(\omega) = -\tan^{-1}\left(\frac{\omega}{a}\right)$$



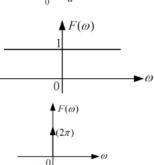
双边指数信号 $e^{-a|t|}$ :

$$|F(\omega)| = \frac{2a}{a^2 + \omega^2}$$
$$\phi(\omega) = 0$$



单位冲激信号 $\delta(t)$ :





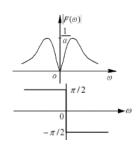
直流信号:

冲激函数与常数 (直流) 在时域和频域是对偶的,即: 如果时域为冲激信号,那么频谱函数为常数; 如果时域为直流(常数)信号,那么在频域的频谱函数必为冲激函数。

符号函数信号:

$$|F(\omega)| = \frac{2|\omega|}{a^2 + \omega^2}$$

$$\phi(\omega) = \begin{cases} -\frac{\pi}{2}, \omega > 0 \\ +\frac{\pi}{2}, \omega < 0 \end{cases}$$



典型非周期连续时间信号的频谱:

$$EG_{\tau}(t) \qquad E\tau Sa\left(\frac{\omega\tau}{2}\right)$$

$$e^{-at}u(t) \ (a>0) \qquad \frac{1}{a+j\omega}$$

$$\delta(t) \qquad 1$$

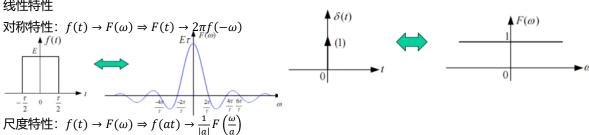
$$\operatorname{sgn}(t) \qquad \frac{2}{j\omega}$$

$$u(t) \qquad \pi\delta(\omega) + \frac{1}{j\omega}$$

$$1 \qquad 2\pi\delta(\omega)$$

## 傅里叶变换的基本性质:

线性特性



时移特性:  $f(t) \to F(\omega) \Rightarrow f(t+t_0) \to F(\omega) \cdot e^{j\omega t_0}$ 

频移特性:  $f(t) \to F(\omega) \Rightarrow f(t) \cdot e^{\pm j\omega_0 t} \to F(\omega \mp \omega_0)$ 

时域微分特性:  $f(t) \to F(\omega) \Rightarrow \frac{\mathrm{d}^n f(t)}{\mathrm{d}t^n} \to \left(j\omega\right)^n \cdot F(\omega)$ 

积分特性:  $f(t) \to F(\omega) \Rightarrow \int_{-\infty}^{t} f(\tau) d\tau \to \frac{1}{j\omega} F(\omega) + \pi \cdot F(0) \cdot \delta(\omega)$  频域微分特性:  $f(t) \to F(\omega) \Rightarrow \left(-jt\right)^{n} \cdot f(t) \to \frac{\mathrm{d}F^{n}(\omega)}{\mathrm{d}\omega^{n}}$ 

时域卷积特性:  $f_1(t) \to F_1(\omega), f_2(t) \to F_2(\omega) \Rightarrow f_1(t) * f_2(t) \to F_1(\omega) \cdot F_2(\omega)$ 

频域卷积特性:  $f_1(t) \to F_1(\omega), f_2(t) \to F_2(\omega) \Rightarrow f_1(t) \cdot f_2(t) \to \frac{1}{2\pi} [F_1(\omega) * F_2(\omega)]$ 

系统函数 $H(\omega)$ : 系统冲激响应h(t)的傅里叶变换, $H(\omega) = \frac{R_{zs}(\omega)}{E(\omega)}$ , $H(w) = |H(\omega)| \cdot \mathrm{e}^{j\phi(\omega)}$ , $|H(\omega)|$ 为幅频特性, $\mathrm{e}^{j\phi(\omega)}$ 为相频特性  $|H(\omega)|$  是  $H(\omega)$  的 模(幅值), $|H(\omega)| = \sqrt{\text{Re}\{H(\omega)\}^2 + \text{Im}\{H(\omega)\}^2}$ 

#### 系统频域分析:

# ①傅里叶变换分析:

$$e(t) * h(t) = r_{zs}(t)$$

$$\downarrow \qquad \uparrow$$

$$E(\omega) \times H(\omega) = R_{zs}(\omega)$$

#### ②指数傅里叶级数分析:

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} C_n \cdot e^{jn\omega_1 t} = e(t) * h(t) = r_{zs}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} R_n \cdot e^{jn\omega_1 t}$$

$$\downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \uparrow$$

$$C_n \qquad \times \qquad H(n\omega_1) \qquad = \qquad R_n$$

# ③三角傅里叶级数分析:

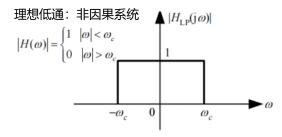
$$\begin{split} \mathbf{e}(t) &= \frac{A_0}{2} + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right), \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right| \cos \left(n\omega_1 t + \theta_n\right). \quad r_{zs}(t) &= \frac{A_0}{2} H(0) + \sum\nolimits_{n=1}^{\infty} A_n \left|H\left(n\omega_1\right)\right$$

无失真传输:系统的响应与激励信号相比,只是幅度大小和出现的时间不同,而无波形上的变化

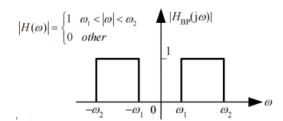
即:响应r(t)和激励e(t)的波形相同,仅在时间上滞后to,幅度上有系数 K 倍的变化

信号通过线性系统不产生失真 $\Leftrightarrow$ 系统的幅频特性 $|H(\omega)|$ 是一个常数,相位特性 $\phi(\omega)$ 是一个通过原点的直线

# 理想滤波器:



# 理想带诵:



#### 理想带阳:

