信息科学技术学院 School of Information Science and Technology

信号与系统 - 第七周

信号和系统的变换域表示法 (续)

赵峰, 电四楼421 fzhao956@ustc.edu.cn 2022/4/2

非周期函数或序列 (f(t) 或 f[n]) 既可以表示非周期信号或序列 $(\text{如}\,x(t)$ 或 x[n]),也可表示LTI 系统单位冲激响应 h(t) 或 h[n]。如果它们的傅里叶变换分别是 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 和 $H(\omega)$ 或 $\tilde{H}(\Omega)$,其中: $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 称为 X(t) 或 X(t) 或 X(t) 或 X(t) 或 X(t) 或 X(t) 。本小节将讨论这些概念及其物理意义。

■ 非周期信号的频谱

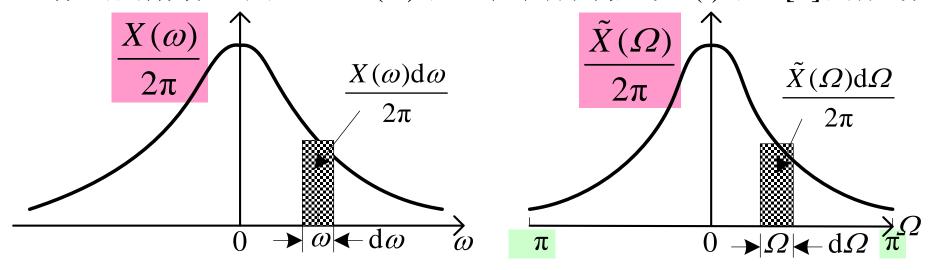
对于连续时间或离散时间非周期信号x(t)或x[n],如果它们分别存在 CFT 或 DTFT,即

为理解其物理意义,反变换式改写成如下的连续线性组合形式:

$$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{X(\omega) d\omega}{2\pi} e^{j\omega t} \qquad \text{iff} \qquad x[n] = \int_{\langle 2\pi \rangle} \frac{X(\Omega) d\Omega}{2\pi} e^{j\Omega n}$$

它们可以与 CFS 或 DFS 的合成公式作类比:

在 CFS 或 DFS 中,周期信号或序列是一组成谐波关系的复正弦分量的线性组合,每个谐波分量的复数幅度为 F_k 或 \tilde{F}_k ; 而非周期信号或序列则是分布在 $\omega \in \mathbb{R}$ 或 $\Omega \in \langle 2\pi \rangle$ 上所有频率的复正弦分量的一个连续的线性组合,其每个频率 ω 或 Ω 分量的复数幅度分别为 $X(\omega)\mathrm{d}\omega/2\pi$ 或 $\tilde{X}(\Omega)\mathrm{d}\Omega/2\pi$ 。下图是假设 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 时对此作出的解释,因此, $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 称为信号 $X(\omega)$ 或 $X(\omega)$ 的频谱



由上面的讨论可以归纳出非周期信号频谱的主要特点:

- 非周期信号的频谱是连续频谱,即 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 表示构成非周期信号x(t)或 x[n] 的复正弦分量 $e^{j\omega t}$ 或 $e^{j\Omega n}$ 在频率 ω 或 Ω 上的谱密度分布函数, $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 在 ω 或 Ω 上的函数值等于该频率处、单位频带的复正弦分量之复数幅度乘以 2π ;
- 非周期信号x(t)的谱密度函数 $X(\omega)$ 是整个频域 ω 上的非周期函数,而非周期序列x[n]的谱密度函数 $\tilde{X}(\Omega)$ 是 Ω 上的周期为 2π 的周期函数,故在区间 $(-\pi, \pi]$ 或 $[0, 2\pi)$ 上的 $\tilde{X}(\Omega)$ 完全代表了x[n]的谱密度分布情况;
- 即使是实的x(t)或x[n]的频谱密度函数 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$,一般也是 ω 或 Ω 的复值函数,它们用实部和虚部函数表示,但常用其模函数和幅角函数表示,它有清楚的物理含义,即

$$X(\omega) = |X(\omega)| e^{j\theta_X(\omega)} \quad \text{if} \quad \tilde{X}(\Omega) = |\tilde{X}(\Omega)| e^{j\tilde{\theta}_X(\Omega)}$$

其中,模函数 $|X(\omega)|$ 或 $|\tilde{X}(\Omega)|$ 表示构成 x(t) 或 x[n] 的复正弦

分量的振幅在 ω 或 Ω 上的密度分布,通常简称为幅度频谱;而幅角函数 $\theta_X(\omega)$ 或 $\tilde{\theta}_X(\Omega)$ 则表示构成x(t)或x[n]的 $e^{j\omega t}$ 或 $e^{j\Omega n}$ 的初相位在 ω 或 Ω 上的分布,简称为非周期信号或序列的相位频谱。

■ LTI 系统的频率响应

对于连续或离散时间 LTI 系统单位冲激响应 h(t) 或 h[n],如果它们分别存在 CFT 或 DTFT,即

$$h(t) \xleftarrow{\text{CFT}} H(\omega) \quad \text{或} \quad h[n] \xleftarrow{\text{DTFT}} \tilde{H}(\Omega)$$
其中:
$$H(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t) e^{-j\omega t} dt \quad \text{或} \quad \tilde{H}(\Omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] e^{-j\Omega n}$$

和 $h(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} H(\omega) e^{j\omega t} d\omega$ 或 $h[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{\langle 2\pi \rangle} \tilde{H}(\Omega) e^{j\Omega n} d\Omega$

5.2节讲过: $H(\omega)$ 或 $\tilde{H}(\Omega)$ 是LTI系统的频率响应,表示LTI系统对 $\mathrm{e}^{\mathrm{j}\omega t}$ 或 $\mathrm{e}^{\mathrm{j}\omega t}$ 输入的复数增益随频率 ω 或 Ω 的变化情况,即 $\mathrm{e}^{\mathrm{j}\omega t}$ $\xrightarrow{h(t)}$ $H(\omega)\mathrm{e}^{\mathrm{j}\omega t}$ 或 $\mathrm{e}^{\mathrm{j}\Omega n}$ $\xrightarrow{h[n]}$ $\tilde{H}(\Omega)\mathrm{e}^{\mathrm{j}\Omega n}$

这里用非周期信号x(t)或x[n]通过LTI系统的情况,来说明 频率响应 $H(\omega)$ 或 $\tilde{H}(\Omega)$ 所表现的LTI系统特性。假设x(t)或x[n]的频谱为 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$,并表示为 $e^{j\omega t}$ 或 $e^{j\Omega n}$ 的连续线性组合,即

$$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{X(\omega) d\omega}{2\pi} e^{j\omega t} \qquad \text{iff} \qquad x[n] = \int_{\langle 2\pi \rangle} \frac{X(\Omega) d\Omega}{2\pi} e^{j\Omega n}$$

根据LTI系统对复正弦输入的响应和线性性质,系统输出分别为
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{X(\omega) d\omega}{2\pi} H(\omega) e^{j\omega t} \quad 或 \quad y[n] = \int_{\langle 2\pi \rangle} \frac{\tilde{X}(\Omega) d\Omega}{2\pi} \tilde{H}(\Omega) e^{j\Omega n}$$

或写成

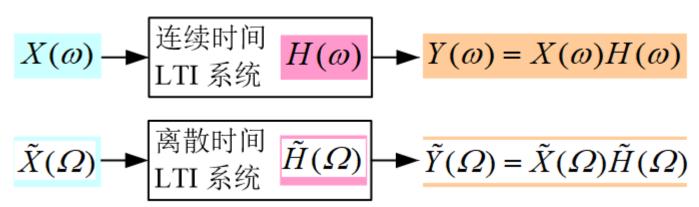
$$y(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(\omega) H(\omega) e^{j\omega t} d\omega \quad \text{iff} \quad y[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{\langle 2\pi \rangle} \tilde{X}(\Omega) \tilde{H}(\Omega) e^{j\Omega n} d\Omega$$

这是CFT或DTFT反变换,得到LTI系统的频域输入输出关系为

$$Y(\omega) = X(\omega)H(\omega)$$
 $\vec{y}(\Omega) = \tilde{X}(\Omega)\tilde{H}(\Omega)$

其中, $Y(\omega)$ 或 $\tilde{Y}(\Omega)$ 是输出信号y(t)或y[n]的 CFT或DTFT。这 表明:LTI系统在频域上表现的输入输出特性是,输出信号或序

列的频谱等于输入信号或序列的频谱乘以LTI系统的频率响应。



两点进一步的认识和启发:

● LTI 系统的幅频响应和相频响应

 $H(\omega)$ 或 $\tilde{H}(\Omega)$ 一般也是 ω 或 Ω 的复值函数,与 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 一样,通常也用其模函数和幅角函数表示,即

若输出信号或序列频谱也表示成模和幅角函数形式,则有:

$$Y(\omega) = |Y(\omega)| e^{j\theta_Y(\omega)} = |X(\omega)| |H(\omega)| e^{j[\theta_X(\omega) + \varphi(\omega)]}$$

或
$$\tilde{Y}(\Omega) = |\tilde{Y}(\Omega)| e^{j\tilde{\theta}_{Y}(\Omega)} = |\tilde{X}(\Omega)| |\tilde{H}(\Omega)| e^{j[\tilde{\theta}_{X}(\Omega) + \tilde{\varphi}(\Omega)]}$$

上式表明, 频率响应 $H(\omega)$ 或 $H(\Omega)$ 体现LTI系统两方面的特性:

- ▲ 输入信号中频率是 ω 或 Ω 的复正弦分量获得的幅度增益为 $|H(\omega)|$ 或 $|\tilde{H}(\Omega)|$,故它们称为 LTI 系统的幅度频率响应;
- ▲ 输入信号中频率是 ω 或 Ω 的复正弦分量通过 LTI 系统还产生附加的相位移动 $\varphi(\omega)$ 或 $\tilde{\varphi}(\Omega)$,故把它们称为LTI 系统的相位频率响应,当 $\varphi(\omega) < 0$ 或 $\tilde{\varphi}(\Omega) < 0$ 是相位滞后,而当 $\varphi(\omega) > 0$ 或 $\tilde{\varphi}(\Omega) > 0$ 则是相位超前。

● LTI系统的滤波功能

输入信号或序列通过LTI系统,其频谱 $X(\omega)$ 或 $\tilde{X}(\Omega)$ 要加权 $H(\omega)$ 或 $\tilde{H}(\Omega)$,如果LTI系统的幅频响应 $|H(\omega)|$ 或 $|\tilde{H}(\Omega)|$ 不 是常数,则输入信号频谱中有些频率成分被增强,有些频率 成分被削弱,甚至完全抑制($|H(\omega)|=0$ 或 $|\tilde{H}(\Omega)|=0$)。这种现象叫做滤波,实际的LTI系统都具有滤波功能,它们是天然的滤波器。有关滤波和滤波器在第10章还将详细讨论。

本小节通过CFT和DTFT的几个典型例子,进一步加深对信号的频谱和LTI系统的频率响应的理解,树立一些感性认识。

【例 5.5】 试求如下的单边实指数函数和序列的傅里叶变换:

$$f(t) = e^{-at}u(t) \qquad \text{fin} \qquad f[n] = a^n u[n]$$

解:不同实数 a 时,f(t) 的波形见下图,只有当a > 0 时的单边衰

减实指数函数满足模可积, 才有严格意义的 CFT;对于 f[n],只有当0<|a|<1时的 单边衰减或正负交替衰减实 指数序列满足模可和,才有 有严格意义的 DTFT。下面 分别针对在a>0时的 f(t)和 $f(t) = e^{-at}u(t)$ a < 0 a = 0 a > 0

在 0 < |a| < 1 时的 f[n], 计算它们的 CFT 和 DTFT:

$$F(\omega) = \int_0^\infty e^{-at} e^{-j\omega t} dt = \frac{-1}{a + j\omega} e^{-(a+j\omega)t} \Big|_0^\infty = \frac{1}{a + j\omega} , \quad a > 0$$

和
$$\tilde{F}(\Omega) = \sum_{n=0}^{\infty} a^n e^{-j\Omega n} = \sum_{n=0}^{\infty} (ae^{-j\Omega})^n = \frac{1}{1 - ae^{-j\Omega}}$$
, $0 < |a| < 1$

由此得到两个常用的傅里叶变换对,即

$$e^{-at}u(t) \stackrel{CFT}{\longleftrightarrow} \frac{1}{a+i\omega}$$
, $Re\{a\}>0$

和

$$a^n u[n] \stackrel{\text{DTFT}}{\longleftrightarrow} \frac{1}{1-ae^{-j\Omega}}, \quad 0 < |a| < 1$$

由于 $F(\omega)$ 和 $\tilde{F}(\Omega)$ 分别是 ω 和 Ω 的复值函数,它们通常用其模函数和幅角函数表示,即

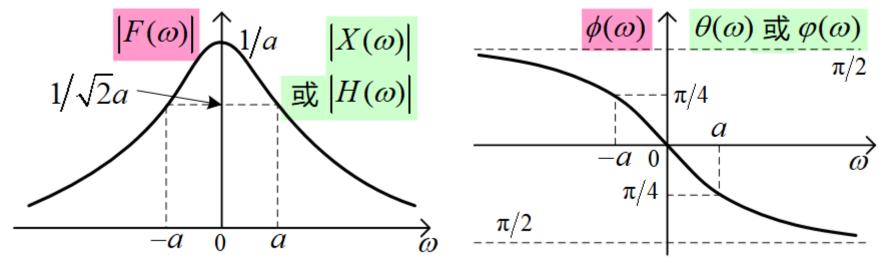
$$F(\omega) = |F(\omega)| e^{j\phi(\omega)}$$
 \Re $\tilde{F}(\Omega) = |\tilde{F}(\Omega)| e^{j\tilde{\phi}(\Omega)}$

其中:

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

和
$$\left| \tilde{F}(\Omega) \right| = \frac{1}{\sqrt{1 + a^2 - 2a\cos\Omega}}$$
 , $\tilde{\phi}(\Omega) = -\arctan\frac{a\sin(\Omega)}{1 - a\cos(\Omega)}$

 $F(\omega)$ 的模函数和幅角函数的图形如下:

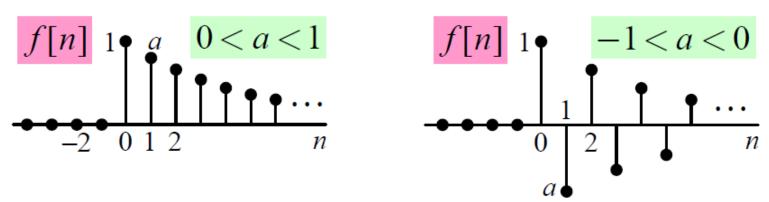


讨论:

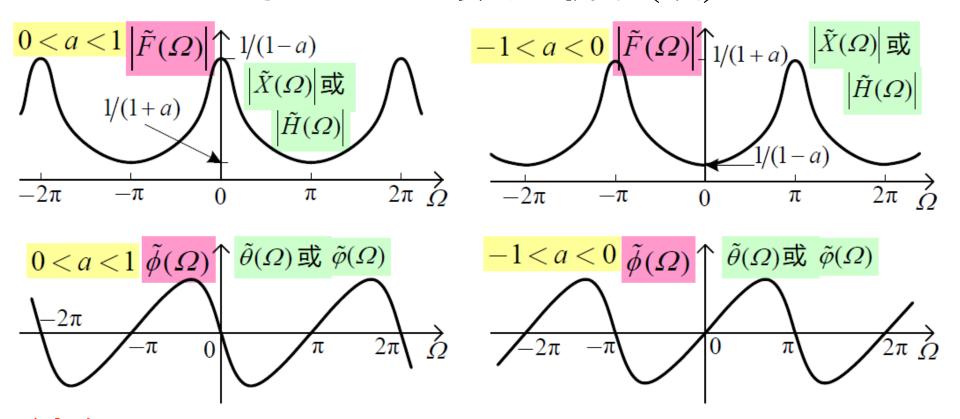
- ▲ 如果把 $e^{-at}u(t)$, a > 0看成单边衰减实指数信号x(t), 其CFT 的模函数就是它的幅度谱密度函数 $|X(\omega)|$, 其图形表明:该信号有较大的低频分量,频率越高的成分相对越小;
- ▲ 它也可以是用一阶微分方程 y'(t) + ay(t) = x(t) 表示的因果稳定LTI 系统的单位冲激响应 h(t) ,其 CFT 的模函数 $|H(\omega)|$ 和幅角函数 $\varphi(\omega)$ 的图形表明:

- ★ 这种连续时间一阶系统是一个低通滤波器,其 $_{-3}$ dB 低通 截止频率为 $\omega_{\text{cL}} = a$,正实数a 越大,h(t) 衰减越快、波形 越尖锐,其 $_{-3}$ dB 带宽也越宽,反之亦然;
- ★ 在该系统的-3 dB 带宽内, 其相频响应 $\varphi(\omega)$ 接近于一条负斜率的直线(近似于线性相移特性)。

对于0 < a < 1和 -1 < a < 0的单边衰减和的实指数序列f[n],其序列图形见下图,与连续实指数函数有些不同。



0 < a < 1和 -1 < a < 0两种情况下 f[n] 的 DTFT 模函数 $\left| \tilde{F}(\Omega) \right|$ 和幅角函数 $\tilde{\phi}(\Omega)$ 的图形分别如下图所示。



讨论:

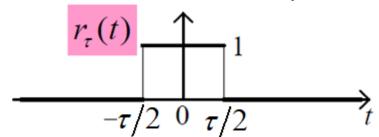
- ▲ 其DTFT的模函数和幅角函数都是周期为2π的周期函数;
- ▲ 如果把 $a^nu[n]$, 0<|a|<1看成离散时间信号x[n], 其 **DTFT** 的 幅度谱 $|\tilde{X}(\omega)|$ 和相位谱 $\tilde{\theta}(\omega)$ 图形表明: 0<a<1的单边衰减实指数序列的波形和频谱 (左半图) 类似于连续时间单边衰减实

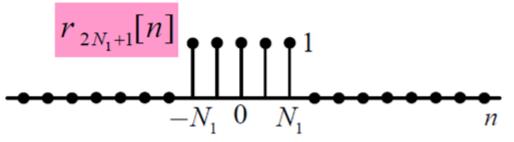
指数信号,即低频分量较大,频率越高的成分相对越小;而 -1 < a < 0 的正负交替衰减实指数序列的幅度频谱 (右版图) 却是一个高频频谱,即在离散时间最高频率 (π 的奇数倍) 处谱分量最大,在最低频率 (π 的偶数倍) 处谱分量最小。

- ▲ 如果它是用一阶差分方程 y[n] ay[n-1] = x[n] 表示的因果稳稳定 LTI 系统的单位冲激响应 h[n] ,其幅频响应 $\tilde{H}(\Omega)$ 和相频响应 $\tilde{\varphi}(\Omega)$ 的图形表明:
 - ★ 当 0 < a < 1 时, $|\tilde{H}(\Omega)|$ 表现为一个离散时间低通滤波器,而当 -1 < a < 0 时,则表现为一个离散时间高通滤波器,且随着 |a| 的增大,h[n] 的衰减速度变慢,这两种滤波器的通带也变宽;
 - \star 相频响应 $\tilde{\varphi}(\Omega)$ 在低通或高通滤波器的通带内也近似于线性相频特性。

【例 5.6】 试求如下矩形时间函数和序列的傅里叶变换。

$$r_{\tau}(t) = \begin{cases} 1, & |t| < \tau/2 \\ 0, & |t| > \tau/2 \end{cases} \quad \text{fil} \quad r_{2N_1+1}[n] = \begin{cases} 1, & |n| \le N_1 \\ 0, & |n| > N_1 \end{cases}$$



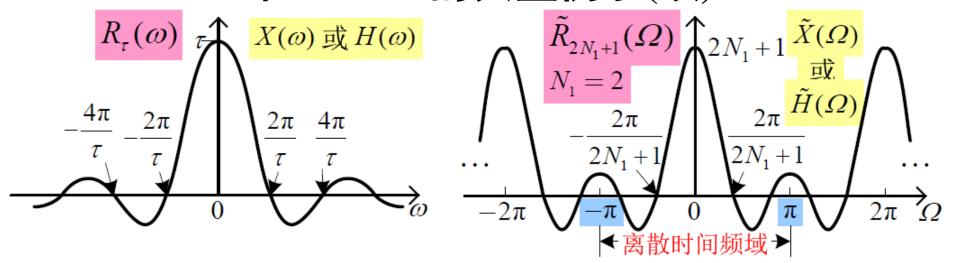


解 由于 $r_r(t)$ 或 $r_{2N_1+1}[n]$ 满足模可积或模可和,按照正变换公式,它们的傅里叶变换分别为

$$R_{\tau}(\omega) = \mathbf{F} \left\{ r_{\tau}(t) \right\} = \int_{-\tau/2}^{\tau/2} e^{-j\omega t} dt = \tau \frac{\sin(\omega \tau/2)}{\omega \tau/2} = \tau \operatorname{Sa}\left(\frac{\omega \tau}{2}\right)$$

$$\tilde{R}_{2N_{1}+1}(\varOmega) = \mathbf{F}\left\{r_{2N_{1}+1}[n]\right\} = \sum_{n=-N_{1}}^{N_{1}} \mathrm{e}^{-\mathrm{j}\varOmega n} = \begin{cases} \frac{\sin[\varOmega(2N_{1}+1)/2]}{\sin(\varOmega/2)}, & \varOmega \neq 2\pi l \\ 2N_{1}+1 & , & \varOmega = 2\pi l \end{cases}$$

它们是实函数,其函数图形分别如下图所示。



讨论: $r_{\tau}(t)$ 与 $r_{2N_1+1}[n]$ 可以是:

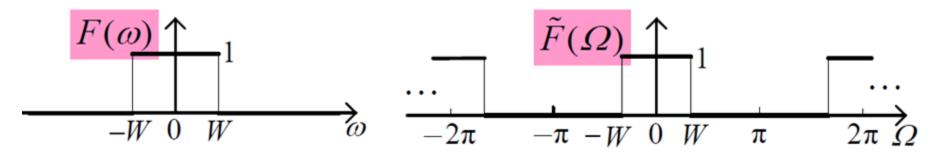
- ★ 连续时间或离散时间矩形脉冲信号x(t)或x[n];
- ★ 时域矩形窗函数或矩形窗序列;
- ★ 连续或离散时间平滑系统单位冲激响应h(t)或h[n]。它们不仅在时域上对偶,其傅里叶变换在频域上也十分对偶:

 - ▲ 在零频率的函数值等于矩形函数的面积或序列值之和,即

$$R_{\tau}(0) = \tau$$
 $\tilde{R}_{2N_1+1}(0) = 2N_1 + 1$

【例 5.7】 试求如下频域上矩形函数 $F(\omega)$ 和周期矩形函数 $\tilde{F}(\Omega)$ 反傅里叶变换 f(t) 或 f[n]。

$$F(\omega) = \begin{cases} 1, & |\omega| < W \\ 0, & |\omega| > W \end{cases} \tilde{F}(\Omega) = \begin{cases} 1, & 2\pi l - W < \Omega < 2\pi l + W \\ 0, & 2\pi l + W < \Omega < 2(l+1)\pi - W \end{cases}$$



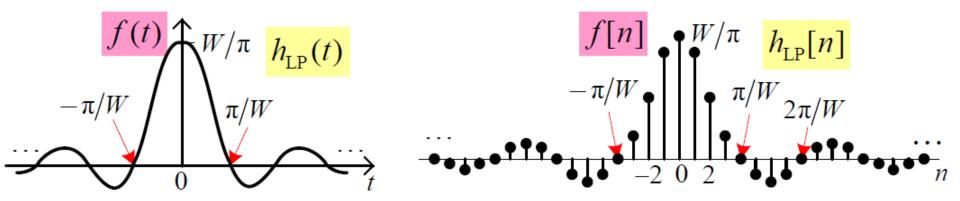
解 由于 $F(\omega)$ 或 $\tilde{F}(\Omega)$ 都有界,故其反傅里叶变换f(t)或f[n] 必定模可积或模可和。按照公式,f(t)或f[n]分别为

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-W}^{W} e^{j\omega t} d\omega = \frac{\sin(Wt)}{\pi t} = \frac{W}{\pi} \operatorname{Sa}(Wt)$$

$$f[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-W}^{W} e^{j\Omega n} d\Omega = \frac{\sin(Wn)}{\pi n} = \frac{W}{\pi} \operatorname{Sa}(Wn)$$

和

f(t) 或 f[n] 的函数或序列图形如下图所示。



讨论: 频域上的矩形函数 $F(\omega)$ 或周期矩形函数 $\tilde{F}(\Omega)$ 的典型代表是截止频率为W的连续时间或离散时间理想低通滤波器的频率响应 $H_{LP}(\omega)$ 或 $\tilde{H}_{LP}(\Omega)$,它们的傅里叶反变换就是理想低通滤波器的单位冲激响应 $h_{LP}(t)$ 或 $h_{LP}[n]$,即时域上的抽样函数或序列,其波形或序列参数也很对偶:

- \blacktriangle 它们在零时刻的函数值或序列值均为 W/π ,即

$$h_{LP}(0) = \frac{W}{\pi} \qquad \text{fill} \qquad h_{LP}[0] = \frac{W}{\pi}$$

【例 5.4】 试求单位冲激函数 $\delta(t)$ 和单位冲激序列 $\delta[n]$ 的傅里叶变换。

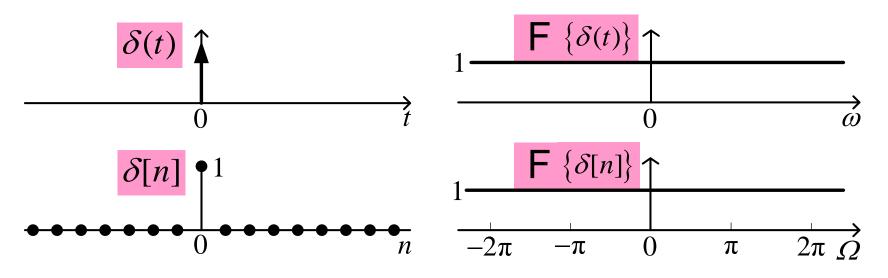
 \mathbf{M} $\delta[n]$ 满足模可和,它存在 $\mathbf{D}\mathbf{T}\mathbf{F}\mathbf{T}$, $\delta(t)$ 属于奇异函数,但 利用其抽样性质,也有 $\mathbf{C}\mathbf{F}\mathbf{T}$ 。它们的傅里叶变换分别为:

$$\mathbf{F}\left\{\delta(t)\right\} = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) \mathrm{e}^{-\mathrm{j}\omega t} \mathrm{d}t = \mathrm{e}^{-\mathrm{j}\omega t} \Big|_{t=0} = 1$$

和

$$\mathsf{F}\left\{\delta[n]\right\} = \sum_{n=0}^{\infty} \delta[n] \mathrm{e}^{-\mathrm{j}\Omega n} = \mathrm{e}^{-\mathrm{j}\Omega n} \Big|_{n=0} = 1$$

它们的波形和傅里叶变换的函数图形如下图所示。



由此得到两个十分重要的傅里叶变换对,即

$$\delta(t) \xleftarrow{\text{CFT}} 1 \qquad \text{n} \qquad \delta[n] \xleftarrow{\text{DTFT}} 1$$

- **讨论**:在信号与系统中, $\delta(t)$ 或 $\delta[n]$ 可以看作连续时间或离散时间冲激信号,也可以代表连续时间或离散时间恒等系统的h(t)或h[n],本例的结果表明:
 - ▲ 连续时间或离散时间冲激信号具有所谓"白色谱",即在整个频域上具有平坦的幅度谱密度,且其相位谱等于零,其典型例子就是所谓"高斯白噪声",因为它的自相关函数是冲激函数。
 - ▲ 连续时间或离散时间恒等系统是输出信号等于输入信号的 LTI系统,它必须在所有频率上都具有单位幅度增益和零相移。故在实际中,不可能实现严格的恒等系统,但可以设计和实现所谓"带限"的恒等系统,在后面7.2节讨论信号的无失真传输和处理时,还将涉及这个问题。

作业

- 5.15 2)
- 5.16 1)
- 5.17 4)
- 5.18 3)
- 5.21 1)部分a)中的(2), 2)部分的d)