

系统的基本性质

一、线性系统和非线性系统 (Linear System) (Non-Linear System) 线性系统定义:

定义 a: 若一个系统 $x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t)$ 满足以下性质:

i) 若任意 $x(t) \rightarrow y(t)$, 则有对任意 $a \in R$, 有
 $ax(t) \rightarrow ay(t)$

ii) 若任意 $x_1(t) \rightarrow y_1(t)$, 任意 $x_2(t) \rightarrow y_2(t)$, ~~任意~~
~~任意 $a \in R, b \in R$, 有~~
则有:

$$x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y_1(t) + y_2(t)$$

则我们说该系统是线性系统。

线性系统另一个定义:

定义 b: 若系统 $x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t)$ 满足以下性质:

若对任意 ~~$x_1(t)$~~ $x_1(t) \rightarrow y_1(t)$, $x_2(t) \rightarrow y_2(t)$

则对任意 $a \in R, b \in R$, 有:

$$ax_1(t) + bx_2(t) \rightarrow ay_1(t) + by_2(t)$$

则我们说该系统是线性系统。

下面我们证明, 定义 a 与定义 b 是等价的。

证明: 关键是体会两种定义中的“任意”二字。

i) 先证明定义 b \rightarrow 定义 a

定义 b: $ax_1(t) + bx_2(t) \rightarrow ay_1(t) + by_2(t)$

由于 $x_1(t), x_2(t), a, b$ 任意, 可取

$b=0, x_1(t)=x(t) \rightarrow y_1(t)=y(t)$, 则



$$a x_1(t) + 0 \cdot x_2(t) \rightarrow a y_1(t) + 0 \cdot y_2(t)$$

$$\parallel \qquad \qquad \qquad \parallel$$

$$a x(t) \rightarrow a y(t) \quad (\text{这是定义 } a \text{ 的第一个条件})$$

再取 $a=b=1$ (再次注意 a, b 任意), 则有:

$$1 \cdot x_1(t) + 1 \cdot x_2(t) \Rightarrow 1 \cdot y_1(t) + 1 \cdot y_2(t)$$

即 $x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y_1(t) + y_2(t)$ (定义 a 的第二个条件)

ii) 再证明定义 $a \rightarrow$ 定义 b

定义 $a(i)$: 任意 a , 任意 $x(t)$, 有 $a x(t) \rightarrow a y(t)$

取 $a=a$, $x(t)=x_1(t)$, 有: $a x_1(t) \rightarrow a y_1(t)$

取 $a=b$, $x(t)=x_2(t)$, 有 $b x_2(t) \rightarrow b y_2(t)$

定义 $a(ii)$: 任意 $x_1(t)$, 任意 $x_2(t)$, 有 $x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y_1(t) + y_2(t)$

取 $a x_1(t) = x_1(t)$ 取 $b x_2(t) = x_2(t)$, 有

$$a x_1(t) + b x_2(t) \Rightarrow a y_1(t) + b y_2(t)$$

得证。

非线性系统定义: 不是线性系统就是非线性系统。

接下来我们辨别一下线性系统和非线性系统

① $y(t) = 3x(t)$

首先这个写法的意思是: 任意 $x(t)$, 有

$$x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t) = 3x(t)$$

即对任意输入, 输出是原来的3倍。

它是线性系统吗? (是)



证明: 定义 $a(i)$, 若任意 $x(t) \rightarrow y(t) = 3x(t)$, 则有:

$$\begin{array}{ccc} \{ax(t)\} & \rightarrow & \cancel{y(t)} = 3[ax(t)] = a[3x(t)] = ay(t) \\ \downarrow & & \downarrow \\ \text{把 } ax(t) \text{ 看成一包 } x(t) & & \text{这一包到了这里, 系统对所有输入乘 3} \\ \text{做为输入} & & \end{array}$$

定义 $a(ii)$ 若任意 $x_1(t) \rightarrow y_1(t) = 3x_1(t)$
 $x_2(t) \rightarrow y_2(t) = 3x_2(t)$

$$\begin{array}{ccc} \text{则 } x_1(t) + x_2(t) & \rightarrow & 3[x_1(t) + x_2(t)] = 3x_1(t) + 3x_2(t) \\ \downarrow & & \downarrow \\ \text{这一包是输入} & & \text{这一包输出是输入乘 3} \\ & & = y_1(t) + y_2(t) \end{array}$$

满足定义 $a(i)(ii)$, 因此线性。

练习: ① 证明 $y(t) = ax(t)$, ($a \in \mathbb{R}$ 是任意实数) 是线性系统

② 证明: $y(t) = 3x(t+1)$ 是线性系统。

③ 证明: $y(t) = 5x(t-1) + 7x(1-t)$ 是线性系统。

④ 证明: $y(t) = tx(t)$ 是线性系统

② $y(t) = x(t) + 3$ 是线性系统吗?

答案: 不是, 它是非线性系统。

证明: 请注意, 如果我们要证明一个系统线性, 我们必须严格的证明它满足定义 a 的两条性质; 但如果我们要证明系统非线性, 则我们只需举一个反例, 说明它不满足定义 a 的性质 (i) 或 (ii) 即可。

反例如下:

设 $x(t) \equiv 0 \rightarrow y(t) = 0 + 3 \equiv 3$



现在我们设输入 $x(t) = 2 \times 0 = 0$

\downarrow \downarrow
 这是 a 这是原来输入

则系统实际输出

这是a 这是原来输入

则系统实际输出为

$$x(t) = 2 \times 0 = 0 \xrightarrow{\text{实际系统}} y(t) = 0 + 3 = 3$$

但是,假设系统线性,根据定义 $a(i)$,我们希望系统输出为:

$x(t) = 2 \times 0 \xrightarrow{\text{希望系统}} y(t) = 2 \times 3 = 6$

实际 ≠ 希望, 因此系统线性假设不成立, 不是线性系统

练习: ① 证明: $y(t) = e^{x(t)}$ 非线性。

~~(2) 证明: $y(1) = 0$ 且 $x(1)$ 非线性。~~

② 证明: $y(t) = x(t) + t$ 非线性

③ 证明: $y(t) = x(t)^2$ 非线性

总结：线性系统判据：每一项都有 x ，每一项 x 都是一次。

二、时不变系统与时变系统

时不变系统 定义: 若 $\forall x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t)$, 则 $\forall t_0 \in \mathbb{R}$, 有:

$$x(t+t_0) \xrightarrow{\text{系统}} y(t+t_0)$$

(输入不变, 延时一段, 输出还一样。)

时变系统定义：不是时不变，就是时变。

例：

① $y(t) = 3x(t)$ (时不变)

证明: 因为 $\forall x(t) \rightarrow y(t) = 3x(t)$, 则有:



$$x(t+t_0) \longrightarrow 3x(t+t_0) = y(t+t_0)$$

以上这一步如果要详细写是下面这样：

设 $u(t) = x(t+t_0)$ ，则系统输出为 $\underline{3u(t)}$

↓
记住系统只是把输入乘3后输出。

输出 $3u(t) = 3x(t+t_0) = y(t+t_0)$
得证。

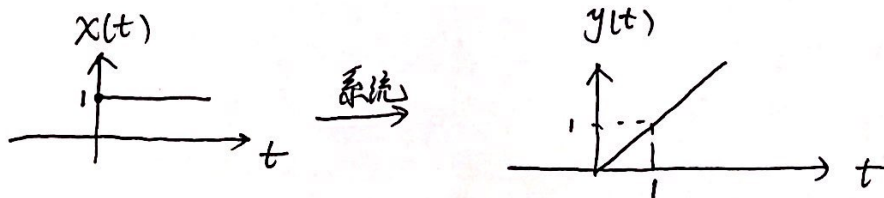
② $y(t) = e^{x(t)}$ 时不变

证明： $\forall x(t) \longrightarrow y(t) = e^{x(t)}$ ，则

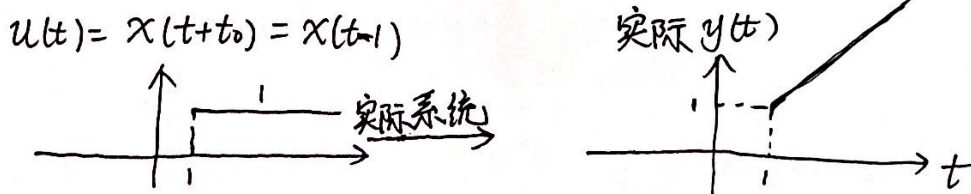
$u(t) = x(t+t_0) \longrightarrow e^{u(t)} = e^{x(t+t_0)} = y(t+t_0)$
得证。

③ $y(t) = tx(t)$ (时变)

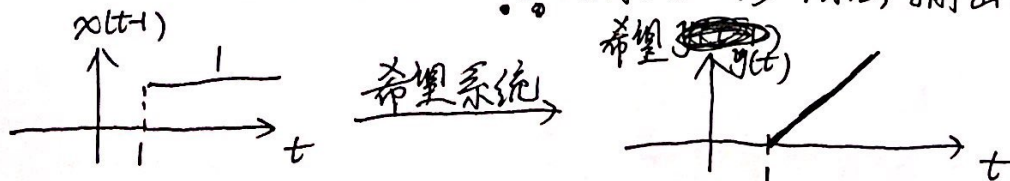
反例如下：



设 $t_0 = -1$ ，则



若该系统时不变，则我们希望输入右移1格，输出也右移一格
即



实际 \neq 希望，时变系统。



④ $y(t) = x(1-t)$ (时变)

自己举反例

⑤ $y(t) = x(3t)$ (时变)

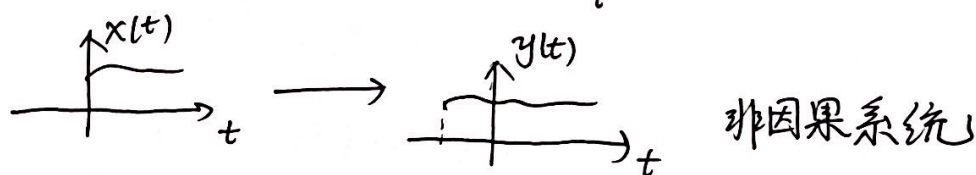
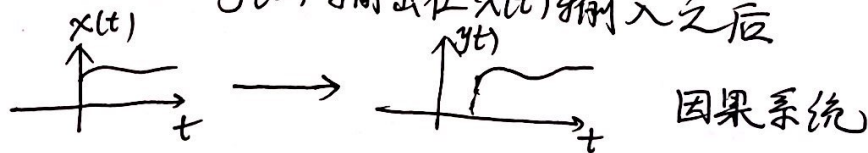
自己举反例

总结时不变系统判据: (i) t 只在 x 的括号里, 不在括号外
(ii) t 只能是 t , 不能是 $2t, 3t, t^2, -t$ 等。

三. 因果系统与非因果系统

(Causal System) (Non-Causal System)

因果系统定义: $y(t)$ 输出在 $x(t)$ 输入之后



例

① $y(t) = x(t-1)$ 因果

② $y(t) = tx(t-1)$ 因果

③ $y(t) = x(t+2)$ 非因果

④ $y(t) = x(\frac{1}{2}t)$ 非因果

总结因果系统判据: x 括号里的值小于 y 括号里的值。

四. 无记忆系统和记忆系统

无记忆系统定义: 输出只取决于该时刻输入。

例:

$y(t) = x(t) + x(t)^2$ 无记忆

$y[n] = 3x[n] - 2x[n]^2$ 无记忆

$y[n] = x[n-1]$ 记忆

$y[n] = x[n+1]$ 记忆



五. 稳定系统与不稳定系统

稳定系统定义: 若 $x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t)$, 如果对 $\forall t$, 有 $|x(t)| < M$, 则 $\exists N$, 有对 $\forall t$, $|y(t)| < N$

若输入有界则输出有界

例: ① $y(t) = x(t)^2$ 稳定

证明: 若 $\forall t$, $|x(t)| < M$, 则有 $\forall t$, $|y(t)| < M^2$.

② $y(t) = e^{x(t)}$, $y[n] = 3x[n] - x[n]^2$
 $y[n] = \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N x[n-k]$
都稳定

③ $y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$ 不稳定

$y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k]$ 不稳定

请举反例。

六: 可逆系统与不可逆系统

可逆系统定义: $x(t) \xrightarrow{\text{系统}} y(t)$, 若知道 $y(t)$ 能唯一确定 $x(t)$, 则系统可逆

例: ① $y[n] = x[n]^2$ 不可逆

反例 $y[n] = 4$, 则 $x[n] = 2$ 或 $x[n] = -2$, 不唯一

② $y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k]$ 可逆, 因为 $x[n] = y[n] - y[n-1]$

③ $y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$ 可逆, 因为: $x(t) = \frac{dy(t)}{dt}$

