

第一章

1. 信号的定义
2. 信号的描述形式

时域 { 数学表达式: $f(t)$
波形

频域 { 数学表达式: $F(\omega)$
频谱

复频域 { $F(s)$
零极点图

3. 信号的分类

{ 连续
离散 (t 的取值是否连续)

连续信号的分类

{ 周期 $f(t) = f(t+nT)$
非周期

{ 时限信号
非时限信号 (t 的取值范围是否有界)

{ 因果信号 $f(t) = 0 \quad t < 0$
反因果信号 $f(t) = 0 \quad t > 0$

{ 能量信号 $0 < E < \infty$
功率信号 $0 < P < \infty$
非功非能信号 E, P 均趋于无穷

4. 常用信号

(1) 直流信号 $f(t) = A$
(2) 正弦信号 $f(t) = A \sin(\omega t + \phi)$

(3) 指数信号 $f(t) = ke^{\alpha t}$ (α 为实数)

(4) 复指数信号 $f(t) = ke^{st}$ (α 为复数)

(5) 抽样信号 $Sa(t) = \frac{\sin(t)}{t}$ 特点: a. $t=0$ 时函数值为 1;

b. $t=k\pi$ 时函数值为 0, $k \neq 0$;

c. 偶函数;

d. t 趋于无穷时, 函数值趋于 0.
一组常用公式

$$e^{j\omega t} = \cos(\omega t) + j\sin(\omega t)$$

$$\cos(\omega t) = \frac{e^{j\omega t} + e^{-j\omega t}}{2}$$

$$e^{-j\omega t} = \cos(\omega t) - j\sin(\omega t)$$

$$\sin(\omega t) = \frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j}$$

奇异信号

1. 单位阶跃信号

$$u(t) = \begin{cases} 1 & t > 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases} \quad \text{单边特性 (门函数, 窗函数, 函数的正轴部分的表示)}$$

(2) 单位冲激函数

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1, \quad \text{且 } \delta(t) = 0, t \neq 0$$

$$\text{性质: } f(t)\delta(t) = f(0)\delta(t)$$

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

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

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

关于 $\delta(t)$ 的复合函数:

$$\delta[f(t)] = \sum_{i=1}^n \frac{\delta(t-t_i)}{|f'(t_i)|} \quad t_i \text{ 为 } f(t) = 0 \text{ 的解}$$

(3) 单位冲激偶

$$\delta'(t) = \frac{d\delta(t)}{dt}$$

$$\text{性质: } \delta'(t) = -\delta'(-t)$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta'(t) dt = 0$$

$$f(t)\delta'(t) = f(0)\delta'(t) - f'(0)\delta(t)$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(t)\delta'(t) dt = -f'(0)$$

(4) 符号函数

$$\text{sgn}(t) = \begin{cases} 1 & t > 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

$$\text{sgn}(t) = u(t) - u(-t) = 2u(t) - 1$$

(5) 单位斜变函数

$$f(t) = tu(t)$$

$$\frac{d[tu(t)]}{dt} = u(t) \quad \frac{du(t)}{dt} = \delta(t) \quad \frac{d\delta(t)}{dt} = \delta'(t)$$

5. 信号的运算

信号自变量的变换: 时移 $f(t) \rightarrow f(t - t_0)$

反褶 $f(t) \rightarrow f(-t)$

尺度变换 $f(t) \rightarrow f(at)$

信号的整体运算: 乘常数 $Af(t)$

微分 $\frac{df(t)}{dt}$

变化快的部分

突出

分 $\int_{-\infty}^t f(\tau) d\tau$ 使信号变得平滑

积

两信号之间的运算: 相加 $f_1(t) + f_2(t)$

相

乘 $f_1(t)f_2(t)$ 调制, 抽样

6. 信号的分解

(1) $f(t) = f_D(t) + f_A(t)$ 直流+交流

$f_D(t)$ 为 $f(t)$ 的平均值, $f_A(t) = f(t) - f_D(t)$

(2) 对实信号而言 $f(t) = f_e(t) + f_o(t)$

其中 $f_e(t) = \frac{f(t) + f(-t)}{2}$, $f_o(t) = \frac{f(t) - f(-t)}{2}$

(3) $f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)\delta(t - \tau)d\tau$ 用冲激函数表示

如果 $f(t)$ 为因果信号, $f(t) = f(0)u(t) + \int_0^{\infty} \frac{df(\tau)u(t - \tau)}{d\tau} d\tau$

用阶

跃函数表示

(4) 对于复函数而言 $f(t) = f_r(t) + jf_i(t)$

其中
$$f_r(t) = \frac{f(t) + f^*(t)}{2}, \quad jf_i(t) = \frac{f(t) - f^*(t)}{2}$$

(5) 正交函数分量

傅里叶级数, 傅里叶变换

7. 系统的定义

8. 系统模型的定义以及描述

描述 数学表达式

图形 方框图

信号流图

9. 系统的分类

(1) 线性系统的定义以及判别方法

定义: 同时具有叠加性、齐次性

当 $[e_1(t)] = r_1(t), T[e_2(t)] = r_2(t)$ 时,

若 $T[c_1 e_1(t) + c_2 e_2(t)] = c_1 r_1(t) + c_2 r_2(t)$, 则系统为线性系

统

判定方法: 根据定义

(2) 时不变系统的定义及判别方法

定义: 响应与激励施加到系统的时刻无关

若 $T[e(t)] = r(t)$ 时, 有 $T[e(t-t_0)] = r(t-t_0)$

则系统为时不变系统

判别方法: 根据定义

(3) 因果系统的定义及判别方法

定义: 系统在 t_0 时刻的响应只与 t_0 时刻及之前的激励有关, 即响应出现在激励之后

判别方法: a. 定义

b. 若系统为线性时不变系统 (LTIS), 则它是因果系统的充要条件为

$$h(t) = 0, t < 0$$

(4) 稳定系统的定义及判别方法

定义: 有界输入有界输出 BIBO

若 $|e(t)| \leq M_e$, 有其 $|r_{zs}(t)| \leq M_r$, 则系统为稳定系统

判别方法: a. 定义

b. 对于线性时不变系统 (LTIS),

①系统稳定的充要条件为: $\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt < \infty$

②若系统为因果系统, 则其稳定的条件为: 系统函数的极点全部在 S 域的左半平面

③若系统为因果系统且状态方程已知，则其稳定的条件为：系数矩阵 A 的特征值全部在 S 域左半平面

c. 根据 $h(t)$ 在 t 趋于无穷时的情况判定：

①稳定系统 $\lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = 0$

②临界稳定系统 $\lim_{t \rightarrow \infty} h(t)$ 是非 0 常数或

者呈等幅振荡

结合

$H(s)$ 极点位置考虑

③不稳定系统 $\lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = \infty$

结论：稳定性是系统自身的性质之一，与激励信号的情况无关

10. 线性时不变系统的性质

线性特性 { 叠加性 $T[e_1(t) + e_2(t)] = r_1(t) + r_2(t)$
齐次性 $T[ke(t)] = kr(t)$

时不变特性 $T[e(t - t_0)] = r(t - t_0)$

微分特性 $T\left[\frac{de(t)}{dt}\right] = \frac{dr(t)}{dt}$

积分特性 $T\left[\int_{-\infty}^t e(\tau) d\tau\right] = \int_{-\infty}^t r(\tau) d\tau$

若系统为因果系统，则有 { 若 $t \leq t_0$ 时， $e(t) = 0$
则 $t \leq t_0$ 时， $r(t) = 0$

第二章 连续时间系统的时域分析

一、根据电路建立输入输出方程

二、求解微分方程 求系统的全响应

{	零输入响应 $r_{zi}(t)$	{	自由响应	{	瞬态响应
	零状态响应 $r_{zs}(t)$		强迫响应		稳态响应

三、零输入响应的求解

四、零状态响应的求解 $r_{zs}(t) = e(t) * h(t)$

五、系统的单位冲激响应和阶跃响应

1. $h(t)$ $g(t)$

$$e(t) = \delta(t) \rightarrow r_{zs}(t) = h(t)$$

$$e(t) = u(t) \rightarrow r_{zs}(t) = g(t)$$

2. 计算 $h(t)$

a. 根据微分方程求 $h(t)$

b.
$$h(t) = L^{-1}[H(s)] = F^{-1}[H(j\omega)]$$

c. 由定义确定

3. $h(t)$ 的应用

a.
$$H(s) = L[h(t)] \quad H(j\omega) = F[h(t)]$$

b. 利用 $h(t)$ 可以判断线性时不变系统 (LTIS) 的因果特性及其稳定性

c. 利用 $h(t)$ 可以判断系统是否可逆

若 $h(t) * h_1(t) = \delta(t)$, 则系统是可逆的, 且 $h_1(t)$ 表示逆系统的冲击响应

4. $h(t)$ 与 $g(t)$ 的关系

$$h(t) = \frac{dg(t)}{dt}$$

六、卷积积分

1. 定义

$$x_1(t) * x_2(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x_1(\tau) x_2(t - \tau) d\tau = y(t)$$

2. 性质

交换律
$$f_1(t) * f_2(t) = f_2(t) * f_1(t)$$

分配率
$$f_1(t) * [f_2(t) + f_3(t)] = f_1(t) * f_2(t) + f_1(t) * f_3(t)$$

并联系统
$$h(t) = h_1(t) + h_2(t)$$

结合律
$$f_1(t) * [f_2(t) * f_3(t)] = f_1(t) * f_2(t) * f_3(t)$$

级联系统
$$h(t) = h_1(t) * h_2(t)$$

微分性质

$$\frac{d}{dt} [x_1(t) * x_2(t)] = \frac{d}{dt} x_1(t) * x_2(t) = x_1(t) * \frac{d}{dt} x_2(t)$$

积分性质
$$x_1(t) * x_2(t) = \frac{d}{dt} x_1(t) * \int_{-\infty}^t x_2(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau * \frac{d}{dt} x_2(t)$$

微积分性质联合使用

$$x_1(t) * x_2(t) = \frac{d}{dt} x_1(t) * \int_{-\infty}^t x_2(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau * \frac{d}{dt} x_2(t)$$

使用条件 $\int_{-\infty}^t \frac{d}{d\tau} x(\tau) d\tau = x(t) \Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$

时移性质 若 $x_1(t) * x_2(t) = y(t)$, 则 $x_1(t-t_1) * x_2(t-t_2) = y(t-t_1-t_2)$

与 $\delta(t)$, $u(t)$, $\delta'(t)$ 的卷积

$$x(t) * \delta(t) = x(t) \quad x(t) * u(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau \quad x(t) * \delta'(t) = x'(t)$$

七、起始点的跳变 (从 0_- 状态到 0_+ 状态)

1. 定义

$$0_- \text{ 状态 } [r(0_-), r'(0_-), \dots, r^{(n-1)}(0_-)]_+$$

$$0_+ \text{ 状态 } [r(0_+), r'(0_+), \dots, r^{(n-1)}(0_+)]_+$$

2. 判断有无跳变

a. 根据电路

$$u_c(t), i_L(t)$$

b. 已知微分方程

第三章 傅里叶变换

一、周期信号的傅里叶级数

1. 数学形式

a. 三角函数形式 $f(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(n\omega_1 t) + b_n \sin(n\omega_1 t)]$

b. 指数函数形式

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n e^{jn\omega_1 t} \quad \text{其中 } F_n = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} f(t) e^{-jn\omega_1 t} dt \quad \text{成为傅里叶级数系数}$$

2. 周期信号频谱的特点

离散性、谐波性、收敛性

3. 周期信号的对称特性和它的傅里叶级数系数之间的关系

注: 奇谐函数 $f(t) = f(t \pm \frac{T}{2})$ 偶谐函数 $f(t) = -f(t \pm \frac{T}{2})$

$f(t)$ 傅氏级数系数 不包含分量

偶函数 $b_n = 0$ 正弦函数分量

奇函数 $a_n = 0 = a_0$ 直流分量、余弦函数分量

偶谐函数 $a_k = b_k = 0$ (k 为奇数) 基波分量、奇次谐波分量

奇谐函数 $a_0 = a_k = b_k = 0$ (k 为偶数) 直流分量、偶次谐波分量

二、非周期信号的傅里叶变换

$$F(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)e^{-j\omega t} dt$$

1. 定义 $f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega)e^{j\omega t} d\omega$

其中 $F(\omega)$ 一般为复函数 $F(\omega) = |F(\omega)|e^{j\varphi(\omega)}$ $|F(\omega)|$ -- ω 幅度谱
 $\varphi(\omega)$ -- ω 相位谱

$$F(\omega) = R(\omega) + jX(\omega)$$

当 $f(t)$ 为实函数时, $|F(\omega)|$ 与 $R(\omega)$ 均为 ω 的偶函数

$\varphi(\omega)$ 与 $X(\omega)$ 均为 ω 的奇函数

a. 常用非周期信号的傅里叶变换

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

$$u(t) \rightarrow \pi\delta(\omega) + \frac{1}{j\omega} \quad EG_{2\tau}(t) \rightarrow 2E\tau\text{Sa}(\omega\tau)$$

$$1 \rightarrow 2\pi\delta(\omega) \quad \frac{1}{t} \rightarrow -j\pi\text{Sgn}(\omega)$$

$$\text{Sgn}(t) \rightarrow \frac{2}{j\omega}$$

b. 常用周期信号的傅里叶变换

$$e^{j\omega_0 t} \rightarrow 2\pi\delta(\omega - \omega_0)$$

$$\cos(\omega_0 t) \rightarrow \pi[\delta(\omega + \omega_0) + \delta(\omega - \omega_0)]$$

$$\sin(\omega_0 t) \rightarrow j\pi[\delta(\omega + \omega_0) - \delta(\omega - \omega_0)]$$

$$\delta_T(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT) \rightarrow \frac{2\pi}{T} \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - n\frac{2\pi}{T})$$

c. 一般周期信号的傅里叶变换

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f_0(t - nT) \rightarrow 2\pi \sum_{n=-\infty}^{\infty} F_n \delta(\omega - n\omega_1) \quad \text{其中 } \omega_1 = \frac{2\pi}{T}$$

$$F_n = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-jn\omega_1 t} dt = \frac{1}{T} F_0(\omega) |_{\omega=n\omega_1} \quad \text{其中 } f_0(t) \rightarrow F_0(\omega)$$

2. 傅里叶变换的性质

线性性质

时移性质 $f(t - t_0) \rightarrow F(\omega) e^{-j\omega t_0}$

频移性质 $f(t) e^{j\omega_0 t} \rightarrow F(\omega - \omega_0) \leftarrow$

$$f(t) \cos(\omega_0 t) \rightarrow \frac{1}{2} [F(\omega + \omega_0) + F(\omega - \omega_0)] \leftarrow$$

$$f(t) \sin(\omega_0 t) \rightarrow \frac{j}{2} [F(\omega + \omega_0) - F(\omega - \omega_0)] \leftarrow$$

反褶 $f(-t) \rightarrow F(-\omega) \leftarrow$

尺度变换 $f(at) \rightarrow \frac{1}{|a|} F\left(\frac{\omega}{a}\right) (a \neq 0) \leftarrow$

对称特性 若 $f(t) \rightarrow F(\omega)$, 则有 $F(t) \rightarrow 2\pi f(-\omega) \leftarrow$

奇偶虚实性 若 $f(t)$ 为实函数, 且 $f(t) \rightarrow F(\omega)$, 则有 \leftarrow

$$f(-t) \rightarrow F(-\omega) = F^*(\omega) \leftarrow$$

$f(t)$

$F(\omega) \leftarrow$

实偶函数

实偶函数 \leftarrow

实奇函数

虚奇函数 \leftarrow

虚偶函数

虚偶函数 \leftarrow

虚奇函数

实奇函数 \leftarrow

时域微分特性 $\frac{d}{dt} f(t) \rightarrow j\omega F(\omega)$

$$\frac{d^n}{dt^n} f(t) \rightarrow (j\omega)^n F(\omega)$$

时域积分特性 $\int_{-\infty}^t f(\tau) d\tau \rightarrow \pi f(0) \delta(\omega) + \frac{F(\omega)}{j\omega}$

频域微分性质 $-jtf(t) \rightarrow \frac{d}{d\omega} F(\omega)$

$$(-jt)^n f(t) \rightarrow \frac{d^n}{d\omega^n} F(\omega)$$

卷积定理 $f_1(t) * f_2(t) \rightarrow F_1(\omega) F_2(\omega)$

$$f_1(t) f_2(t) \rightarrow \frac{1}{2\pi} F_1(\omega) * F_2(\omega)$$

傅里叶变换的应用

一、系统函数 $H(j\omega) = \frac{R(j\omega)}{E(j\omega)}$

1. 定义: $e(t) = e^{j\omega_0 t} \rightarrow H(j\omega) \rightarrow r(t) = e(t) * h(t) = h(t) * e(t)$

2. 物理意义:

$$= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e(t - \tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{j\omega_0(t-\tau)} d\tau = e^{j\omega_0 t} \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega_0 \tau} d\tau = H(j\omega_0) e^{j\omega_0 t}$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e(t - \tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{j\omega_0(t-\tau)} d\tau = e^{j\omega_0 t} \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega_0 \tau} d\tau = H(j\omega_0) e^{j\omega_0 t}$$

3. 求法:

(1) 从 $H(s)$, 因果稳定系统, $H(j\omega) = H(s) \Big|_{s=j\omega}$

(2) 从 $h(t)$, $H(j\omega) = F[h(t)]$

二、系统物理可实现条件

1. 时域 $h(t) = 0, t < 0$ 充要条件

2. 频域 佩利维纳准则 $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{\ln |H(j\omega)|}{1 + \omega^2} d\omega < \infty$ 必要条件

三、无失真传输条件和理想低通滤波器

1. 信号失真 (幅度失真, 相位失真)

2. 无失真传输

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/267042054063006124>