

信号与系统

王洪广/梁志虎

wanghg@mail.xjtu.edu.cn



系统的频域分析及其应用

连续时间系统的频率响应

连续信号通过系统响应的频域分析

无失真系统与理想低通

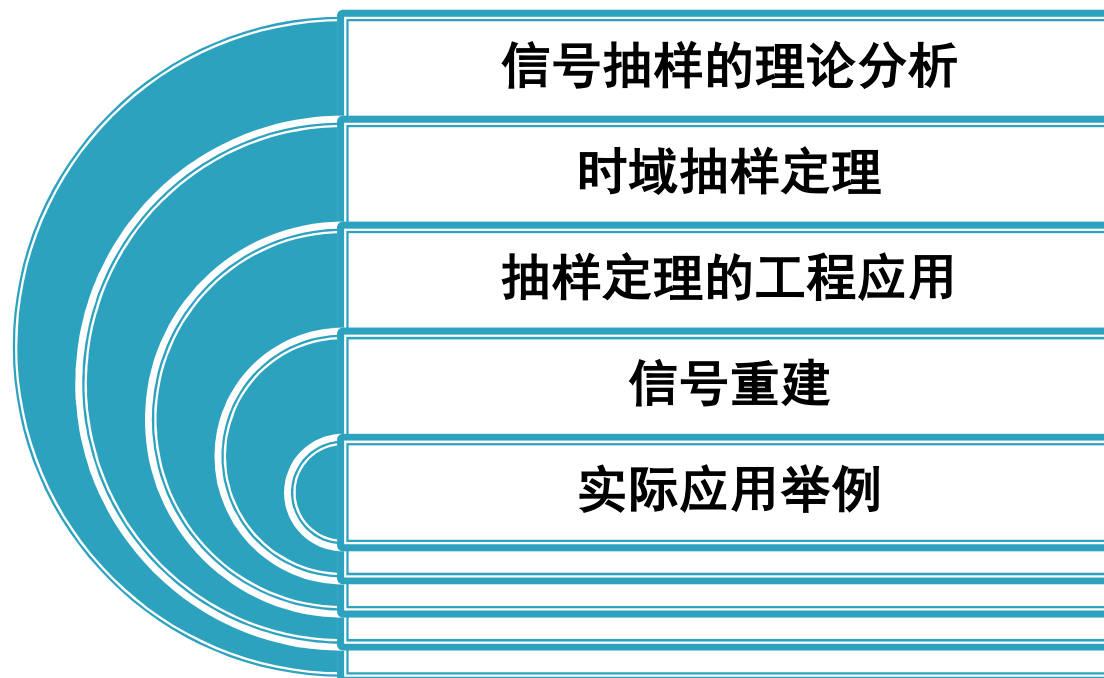
抽样与抽样定理

调制与解调

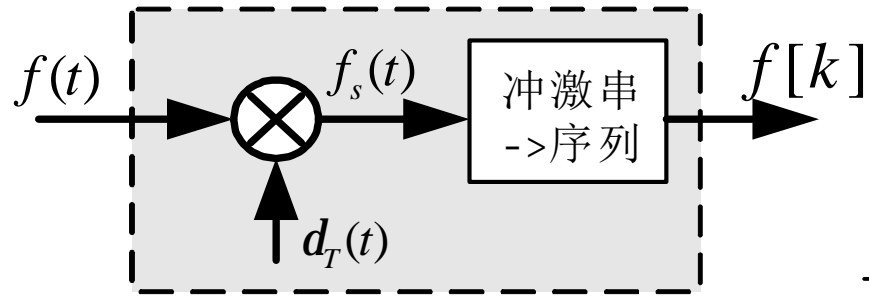
离散时间系统的频域分析



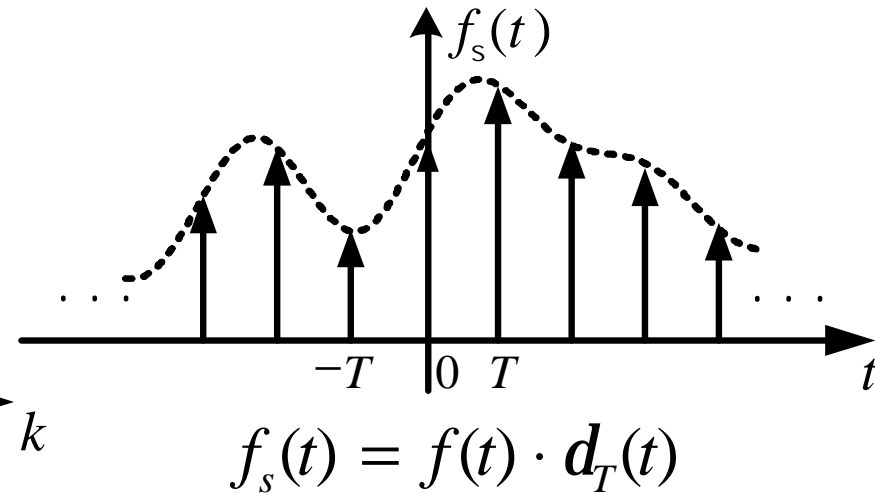
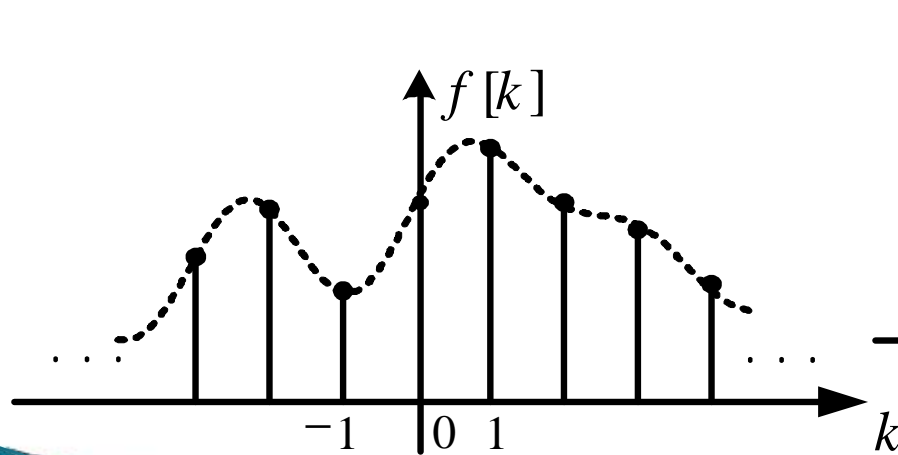
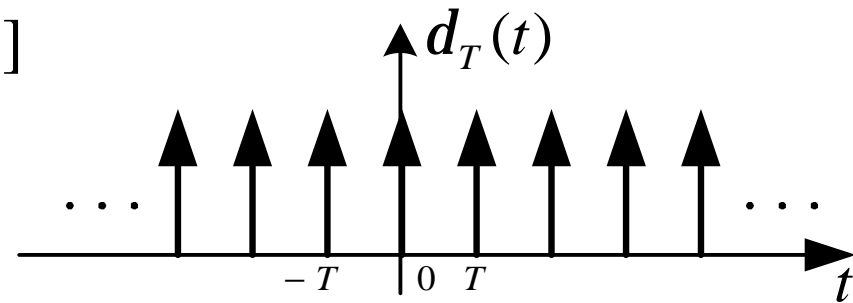
连续时间信号的时域抽样



1、信号抽样的理论分析



信号理想抽样模型



1、信号抽样的理论分析



I 理想抽样信号的频谱分析

若连续信号 $f(t)$ 的频谱函数为 $F(j\omega)$ ，则抽样信号 $f_s(t) = f(t) \cdot d_T(t)$ 的频谱函数 $F_s(j\omega)$ 为

$$F_s(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F[j(\omega - n\omega_s)] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} f[kT] e^{-jk\omega T}$$

且序列 $f[k]$ 的频谱等于抽样信号的频谱，即有

$$F(e^{j\Omega}) = F_s(j\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} f(kT) e^{-j\Omega k} \quad (\text{设 } \Omega = \omega T)$$

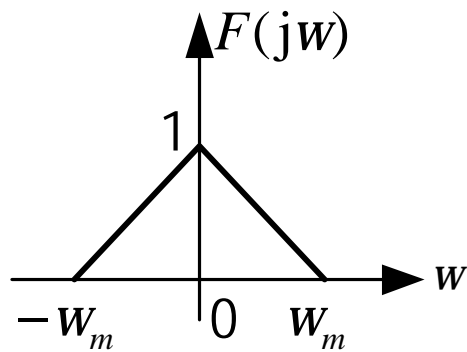
其中： T 为抽样间隔， $\omega_s = 2\pi / T$ 为抽样角频率。

1、信号抽样的理论分析

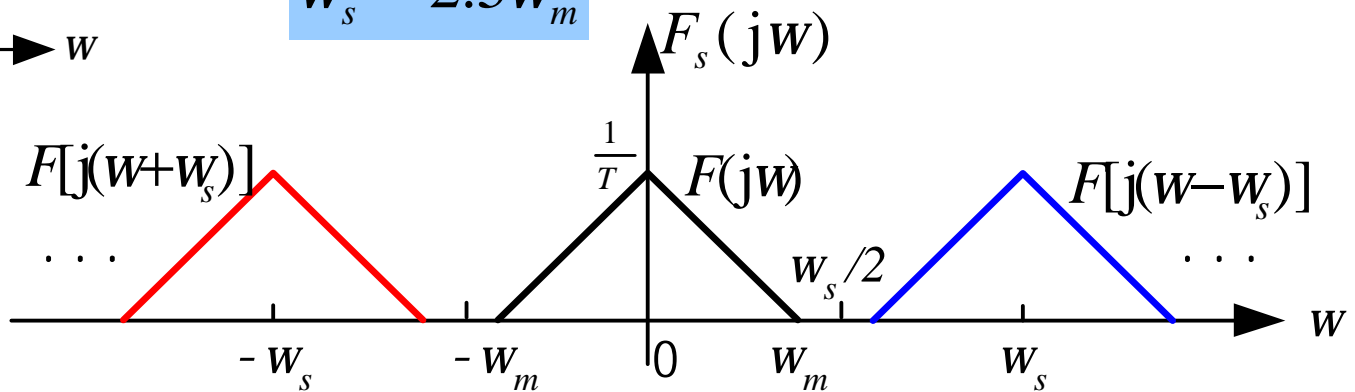
I 理想抽样信号的频谱分析

ü 抽样信号 $f_s(t)$ 频谱与抽样间隔 T 关系:

$$F_s(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F[j(\omega - n\omega_s)]$$



$$\omega_s = 2.5\omega_m$$

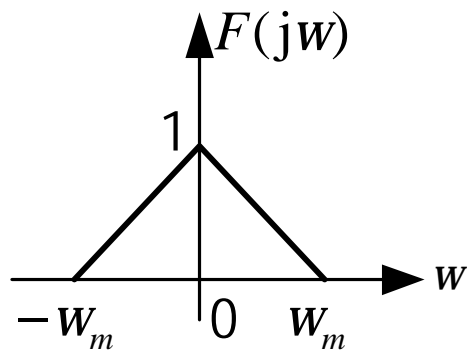


1、信号抽样的理论分析

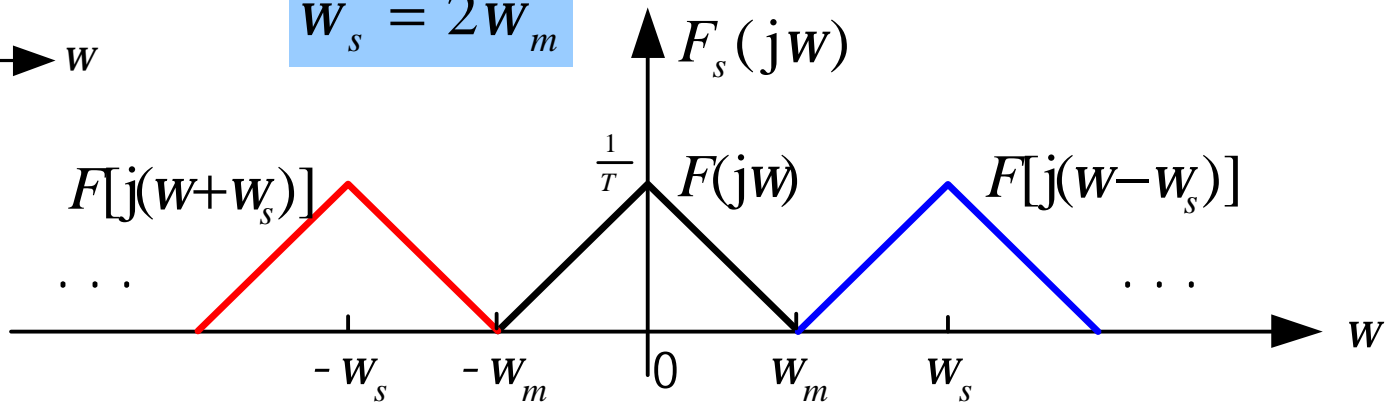
I 理想抽样信号的频谱分析

ü 抽样信号 $f_s(t)$ 频谱与抽样间隔 T 关系:

$$F_s(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F[j(\omega - n\omega_s)]$$



$$\omega_s = 2\omega_m$$



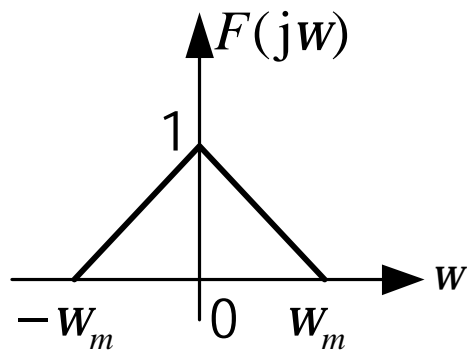
1、信号抽样的理论分析



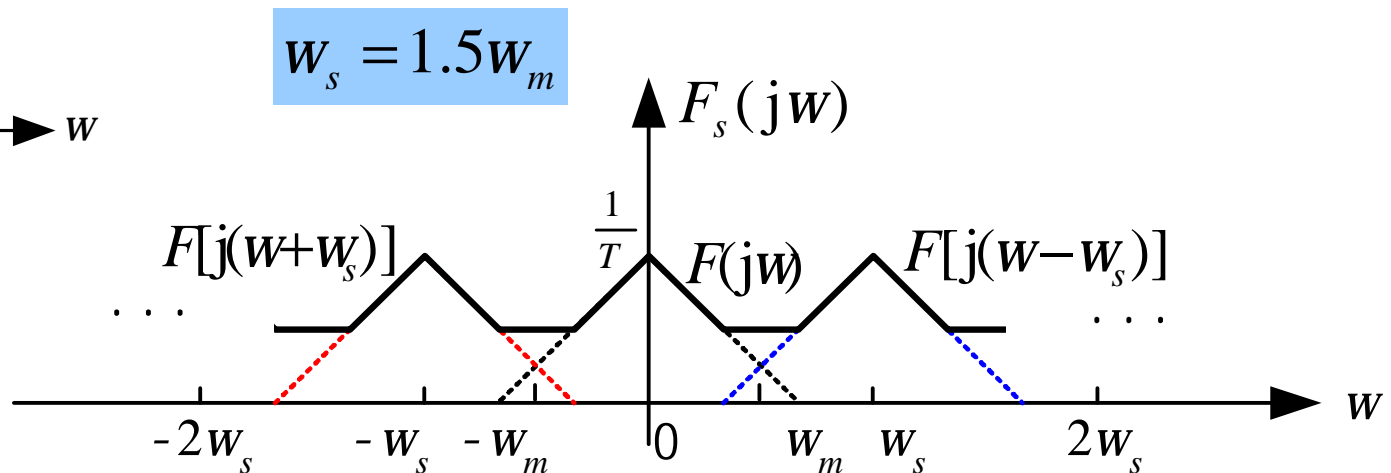
I 理想抽样信号的频谱分析

ü 抽样信号 $f_s(t)$ 频谱与抽样间隔 T 关系:

$$F_s(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F[j(\omega - n\omega_s)]$$



混叠
(aliasing)



2、时域取样定理

若带限信号 $f(t)$ 的最高角频率为 ω_m ，则信号 $f(t)$ 可以用等间隔的抽样值唯一地表示。而抽样间隔 T 需不大于 $1/2f_m$ ，或最低抽样频率 f_s 不小于 $2f_m$ 。

若从抽样信号 $f_s(t)$ 中恢复原信号 $f(t)$ ，需满足两个条件：

- (1) $f(t)$ 是带限信号，即其频谱函数在 $|\omega| > \omega_m$ 各处为零；
- (2) 抽样间隔 T 需满足 $T \leq \pi / \omega_m = 1/(2f_m)$ ，

或抽样频率 f_s 需满足 $f_s \geq 2f_m$ （或 $\omega_s \geq 2\omega_m$ ）。

$f_s = 2f_m$ 为最小取样频率，称为Nyquist Rate.

例1 已知实信号 $f(t)$ 的最高频率为 f_m (Hz),
试计算对各信号 $f(2t)$, $f(t)*f(2t)$,
 $f(t)\cdot f(2t)$ 抽样不混叠的最小抽样频率。


解:

根据信号时域与频域的对应关系及抽样定理得:

对信号 $f(2t)$ 抽样时, 最小抽样频率为 $4f_m$ (Hz);

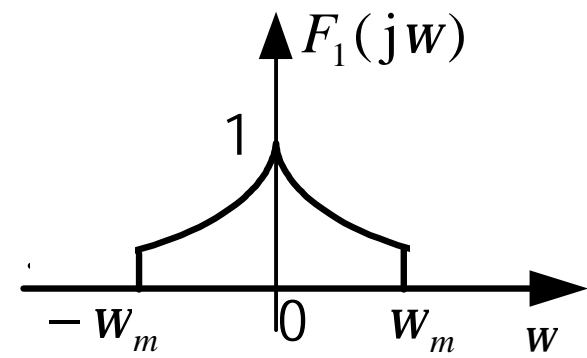
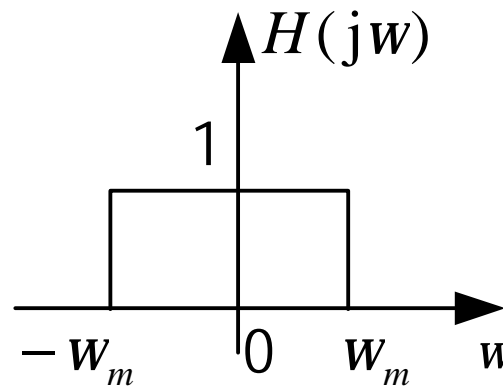
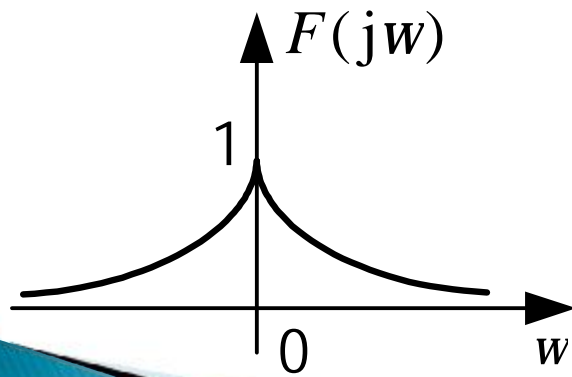
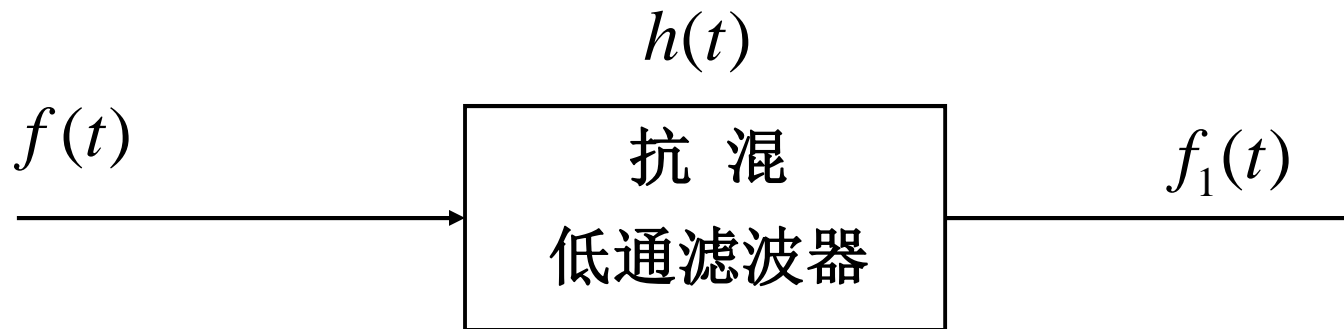
对 $f(t)*f(2t)$ 抽样时, 最小抽样频率为 $2f_m$ (Hz);

对 $f(t)\cdot f(2t)$ 抽样时, 最小抽样频率为 $6f_m$ (Hz)。



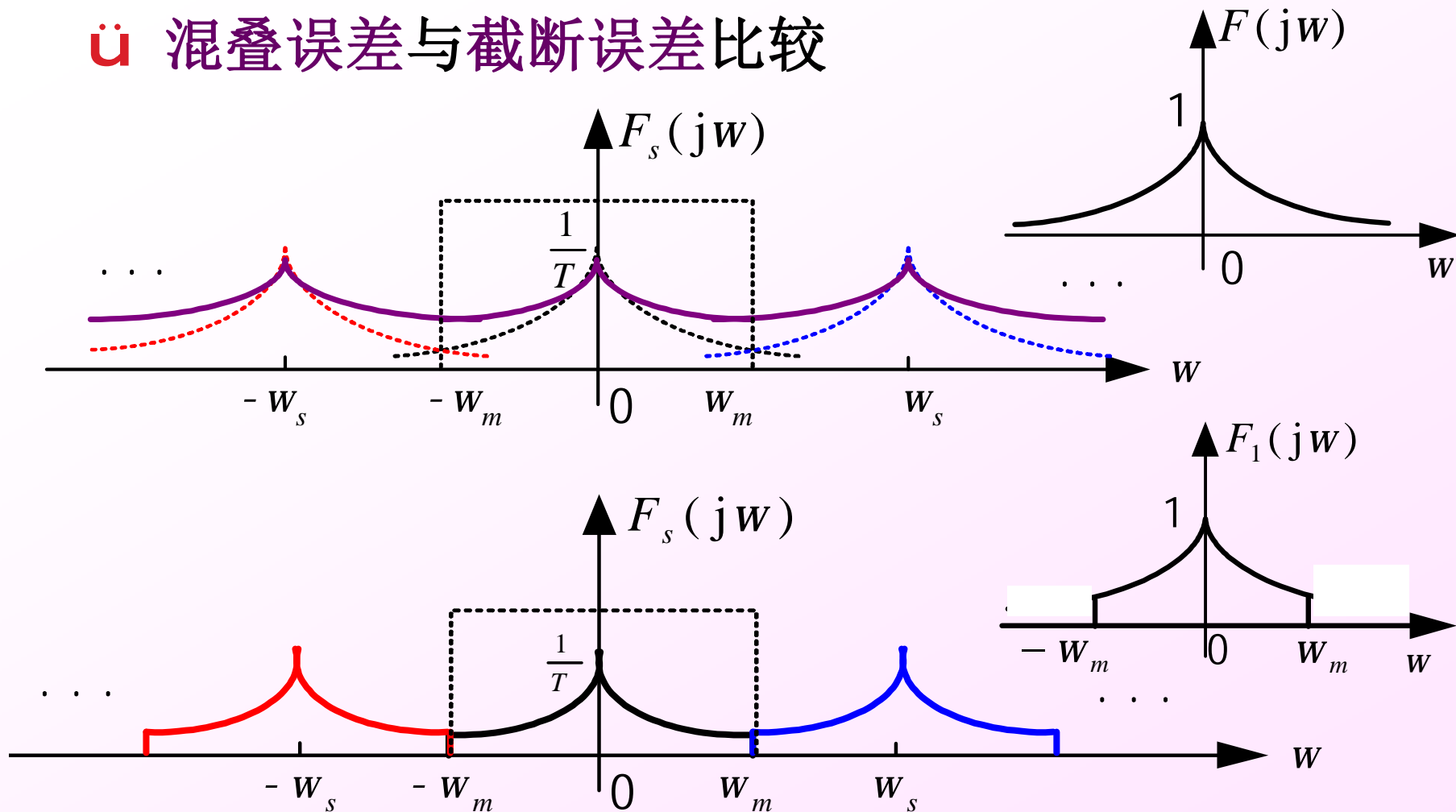
3、抽样定理的工程应用

许多实际工程信号不满足带限条件



3、抽样定理的工程应用

ü 混叠误差与截断误差比较



不同抽样频率的语音信号效果比较



抽样频率 $f_s=44,100$ Hz



抽样频率 $f_s=5,512$ Hz



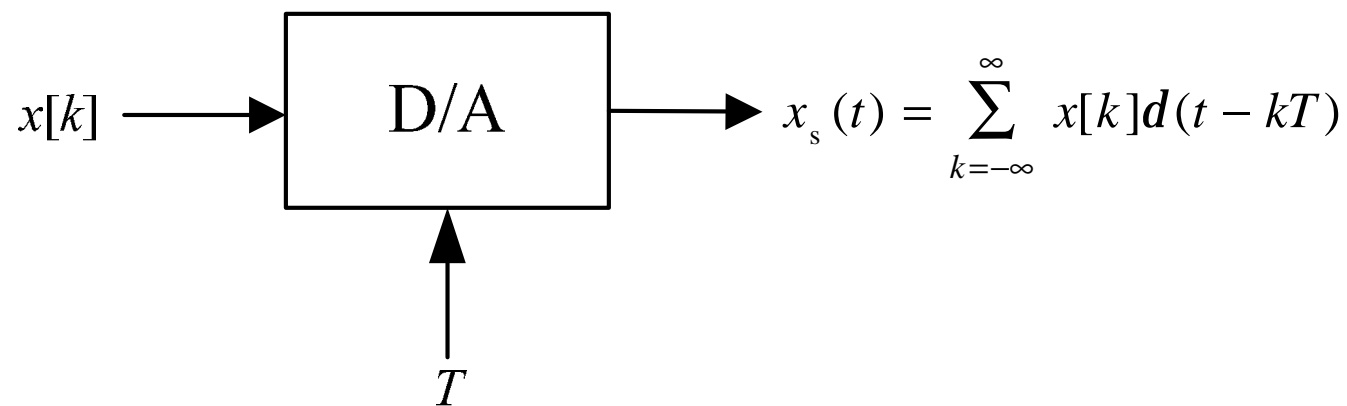
抽样频率 $f_s=5,512$ Hz

抽样前对信号进行了抗混叠滤波

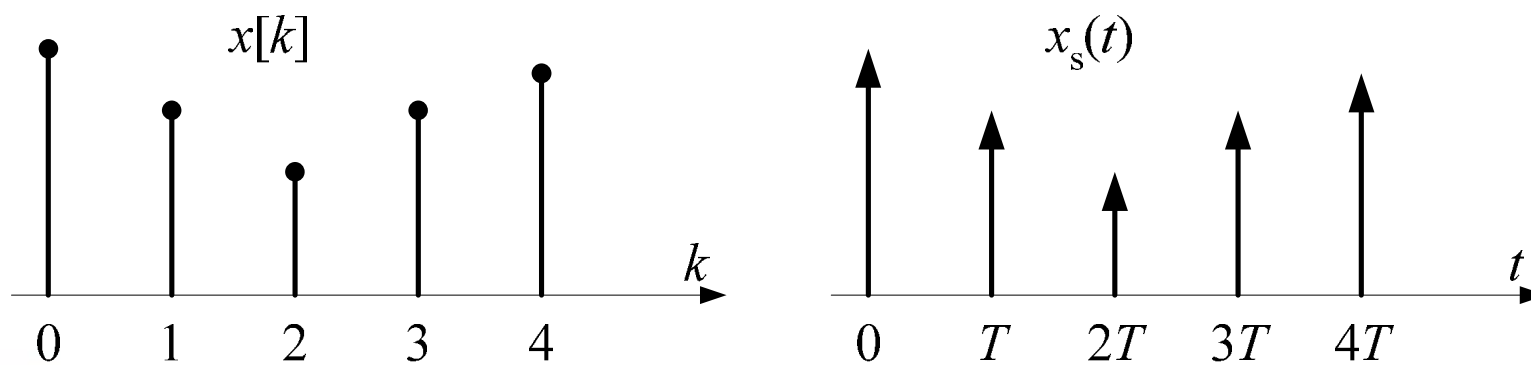
思考题

- (1) 根据时域抽样定理，对连续时间信号进行抽样时，只需抽样速率 $f_s \geq 2f_m$ 。在工程应用中，抽样速率常设为 $f_s \geq (3\sim 5)f_m$ ，为什么？
- (2) 若连续时间信号 $f(t)$ 的最高频率 f_m 未知，如何确定抽样间隔 T ？

信号重建

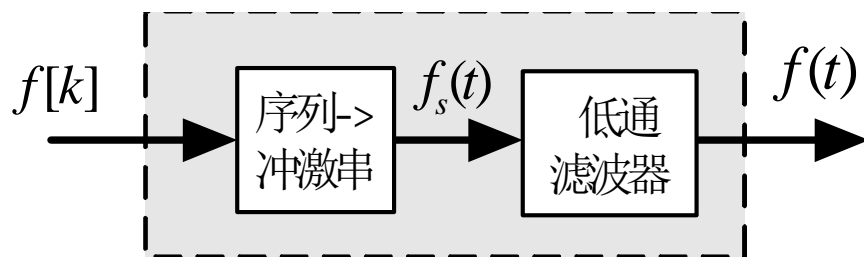


理想D/A模型框图



理想D/A时域输入和输出关系

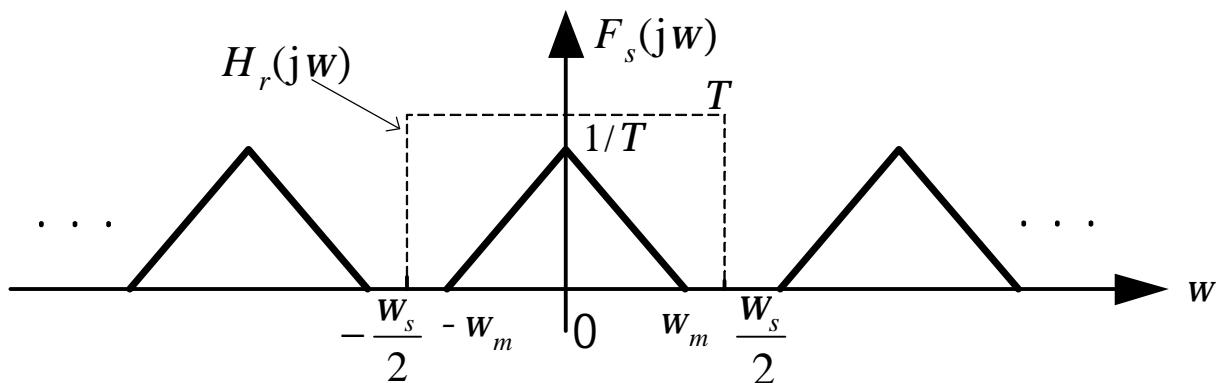
4、信号重建



信号重建模型

$$H_r(j\omega) = \begin{cases} T & |\omega| < \omega_s / 2 \\ 0 & |\omega| > \omega_s / 2 \end{cases}$$

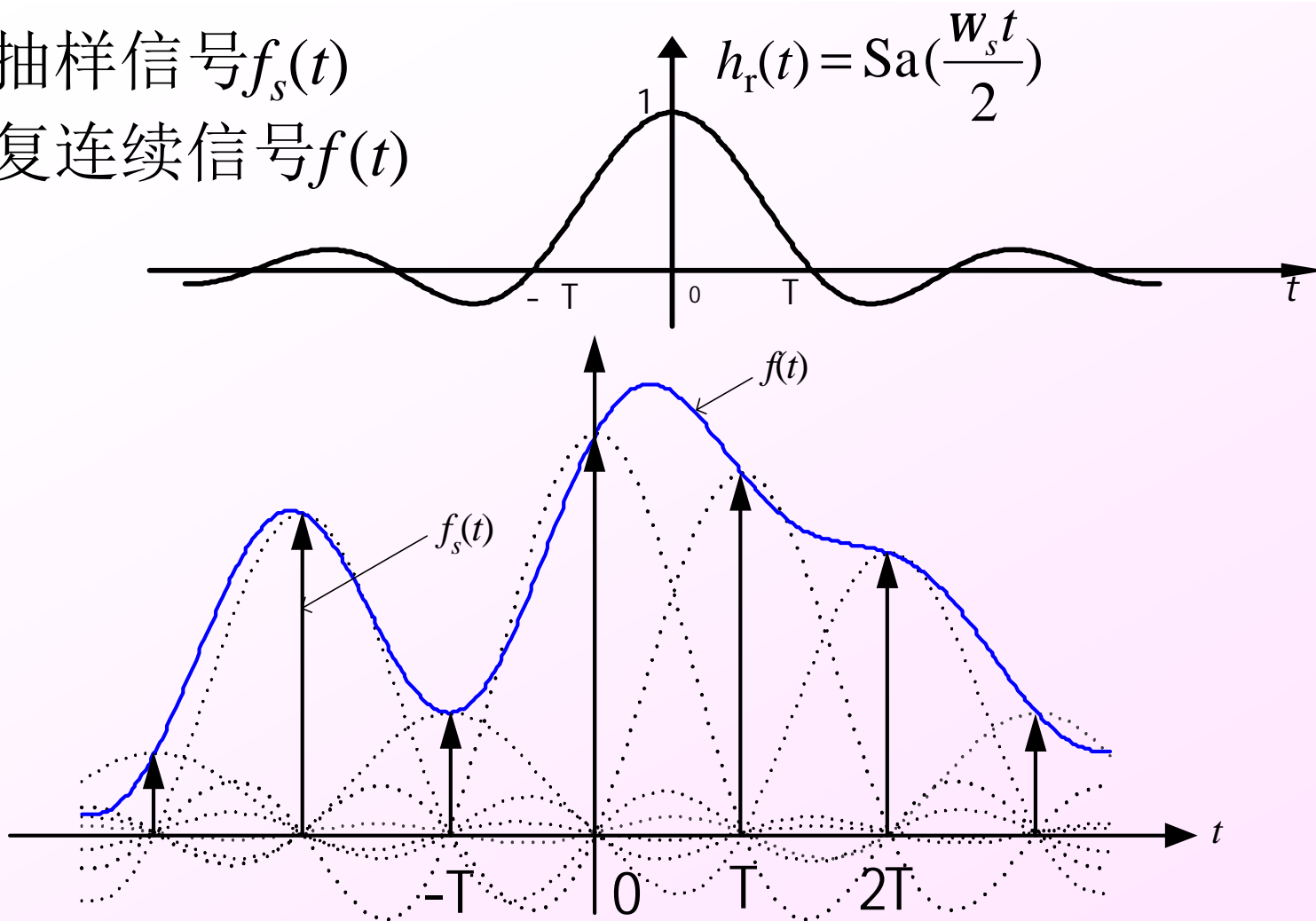
$$h_r(t) = F^{-1}[H_r(\omega)] = \text{Sa}\left(\frac{\omega_s t}{2}\right)$$



$$f(t) = f_s(t) * h_r(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} f(kT) \cdot h_r(t - kT)$$

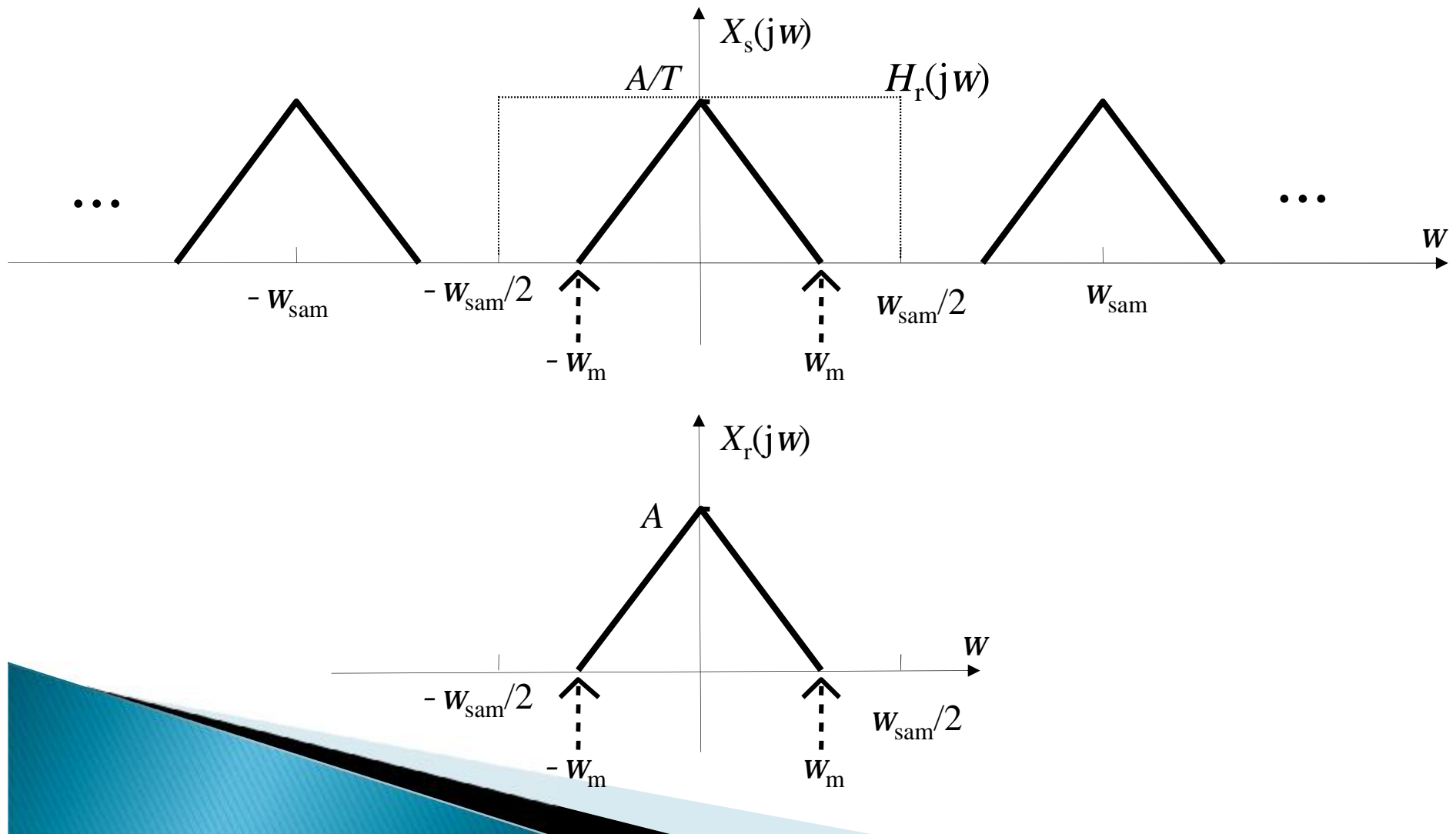
4、信号重建

由抽样信号 $f_s(t)$
恢复连续信号 $f(t)$

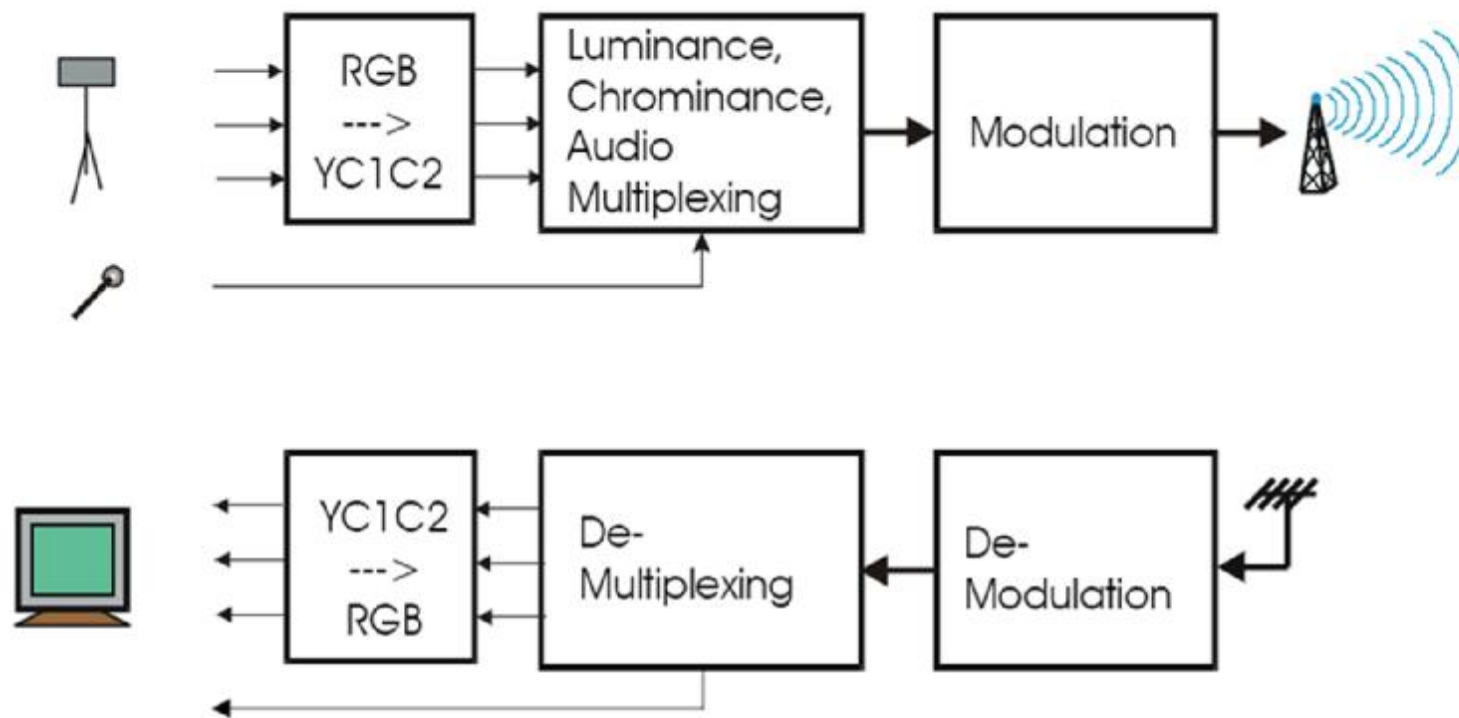


重建滤波器输出信号的频谱 $X_r(j\omega)$

$$X_s(j\omega) = X(e^{jT\omega}) = X(e^{jW})$$

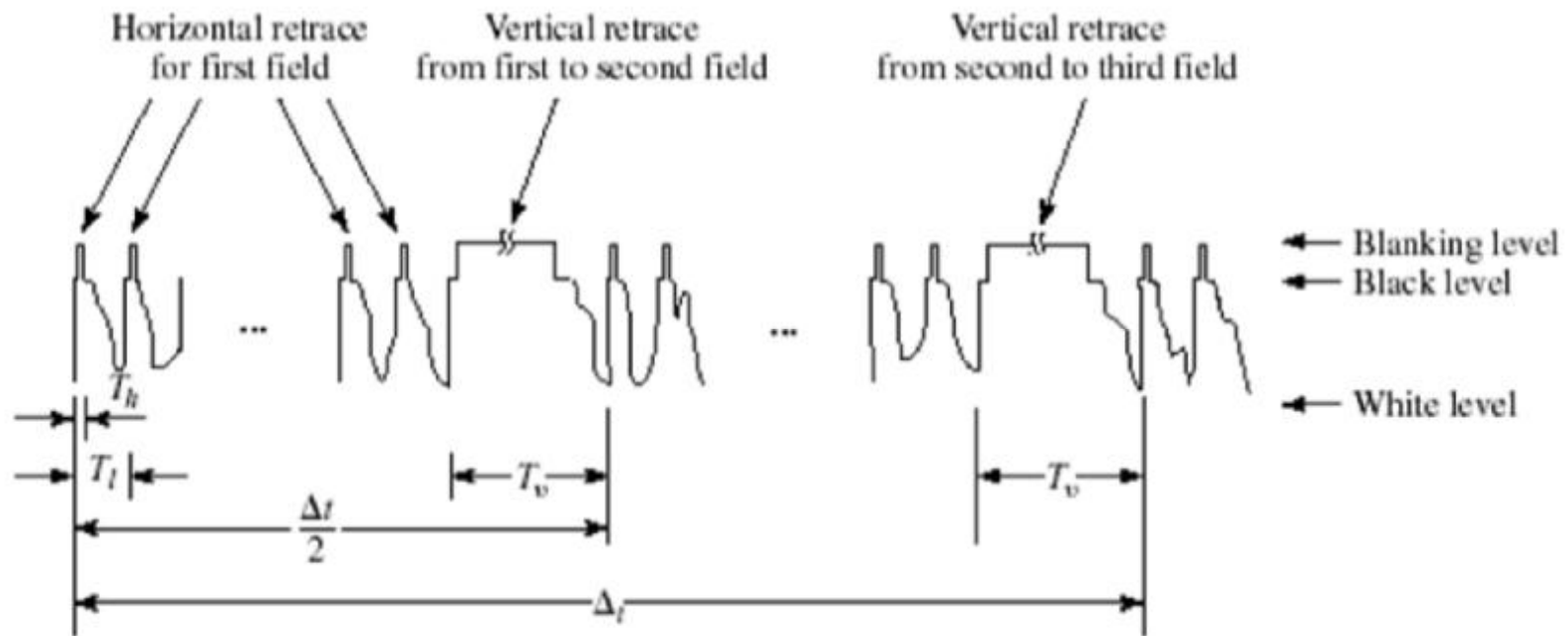


5、实际应用举例



电视系统简图

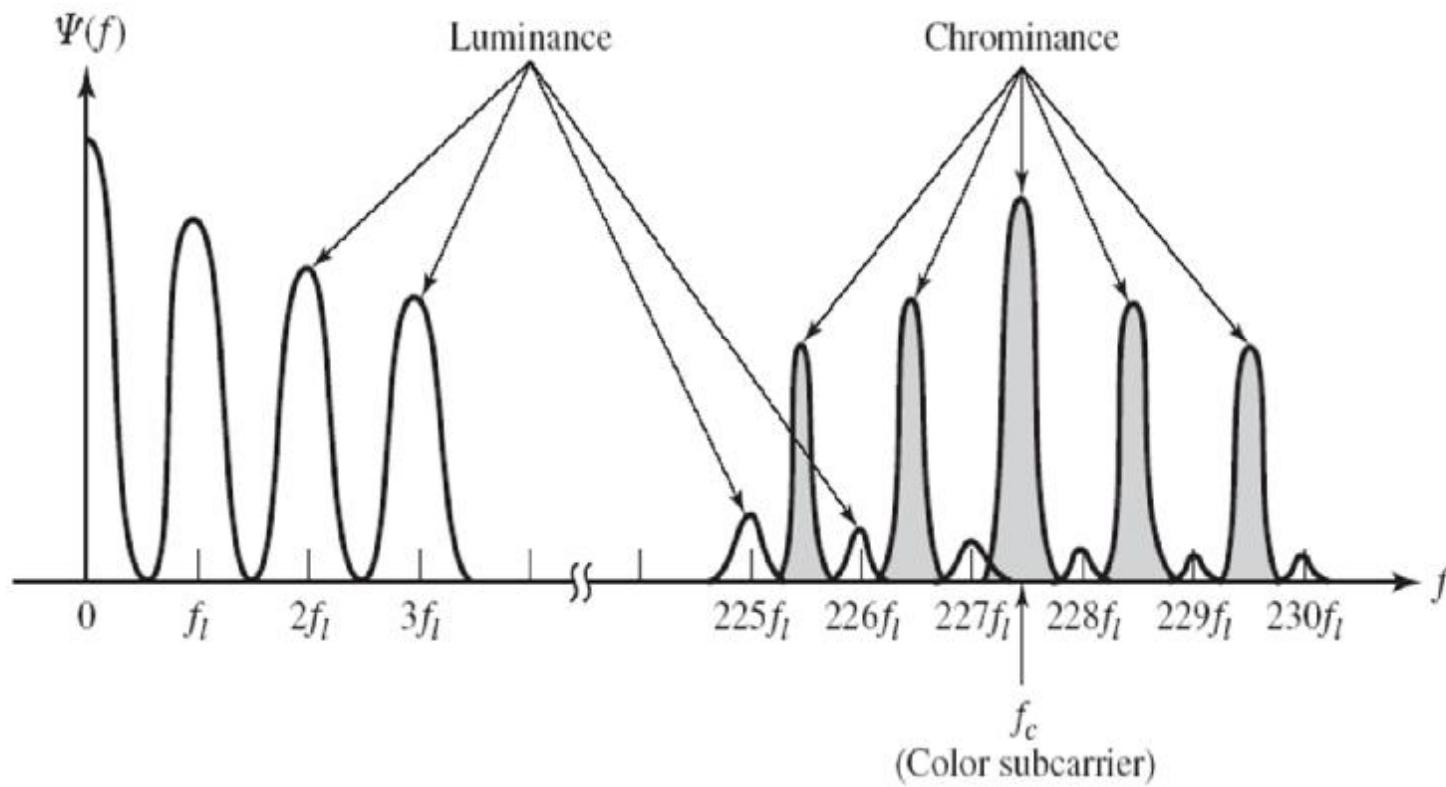
视频信号波形示意图



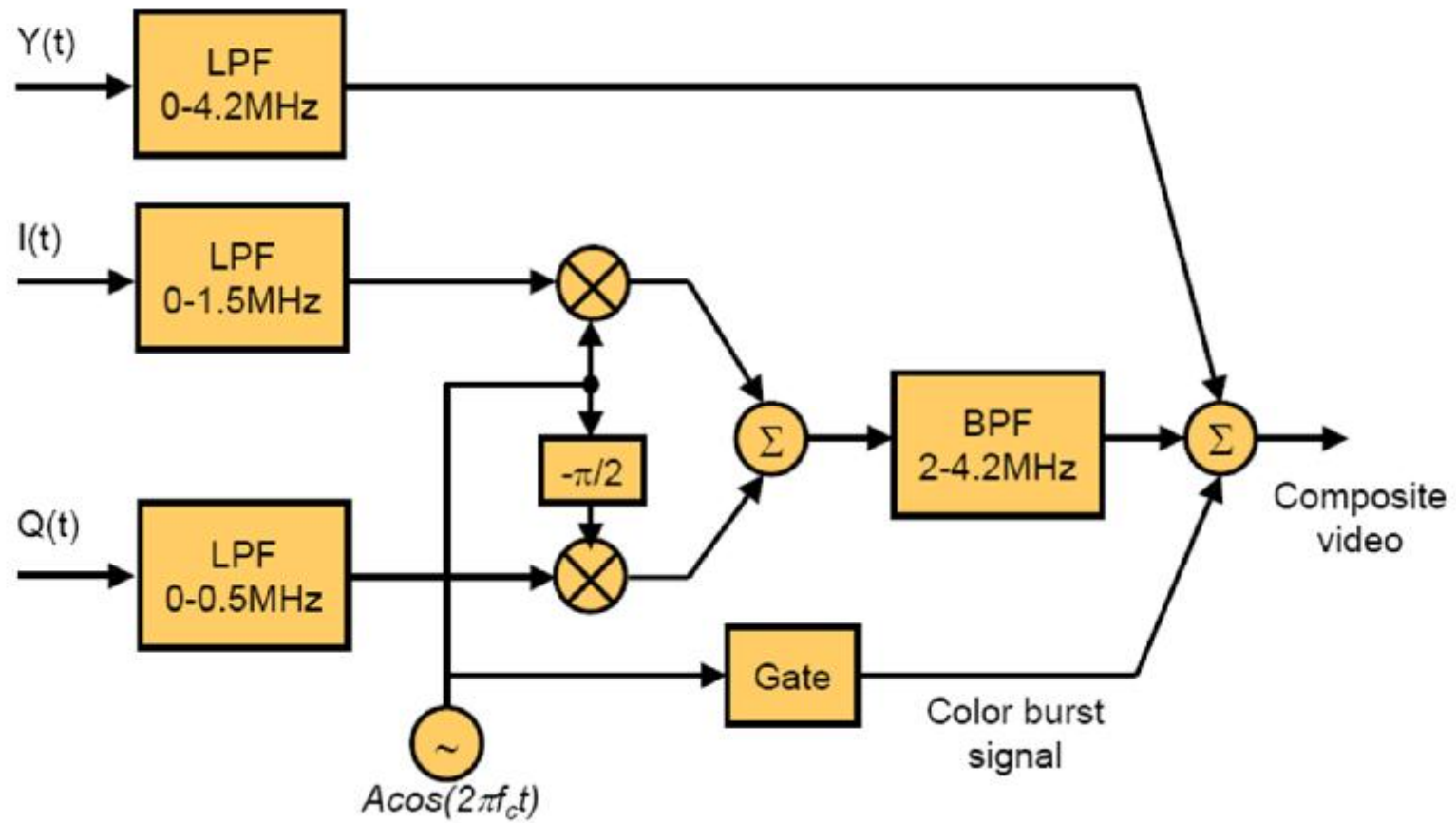
视频信号频谱特性

- For NTSC video
 - Maximum vertical frequency happens when black and white lines alternating on the screen, having
 - $N_{activeline} / 2 = 483/2$ (cycles/picture-height)
 - The camera typically blurs the signal slightly (by the “Kell factor” or K)
 - $f_{v,max} = K * 483/2$, $K=0.7$ for typical TV cameras
 - Maximum horizontal frequency (cycles/picture-width)
 - $f_{h,max} = f_{v,max} * \text{picture-width/picture-height}$ (cycles/picture-width)
 - Each line is scanned in $T_l' = 53.5$ us
 - Corresponding temporal frequency is
 - $f_{max} = f_{h,max} / T_l' = 0.7 * 483/2 * 4/3 / 53.5 = 4.2$ MHz (cycles/s)

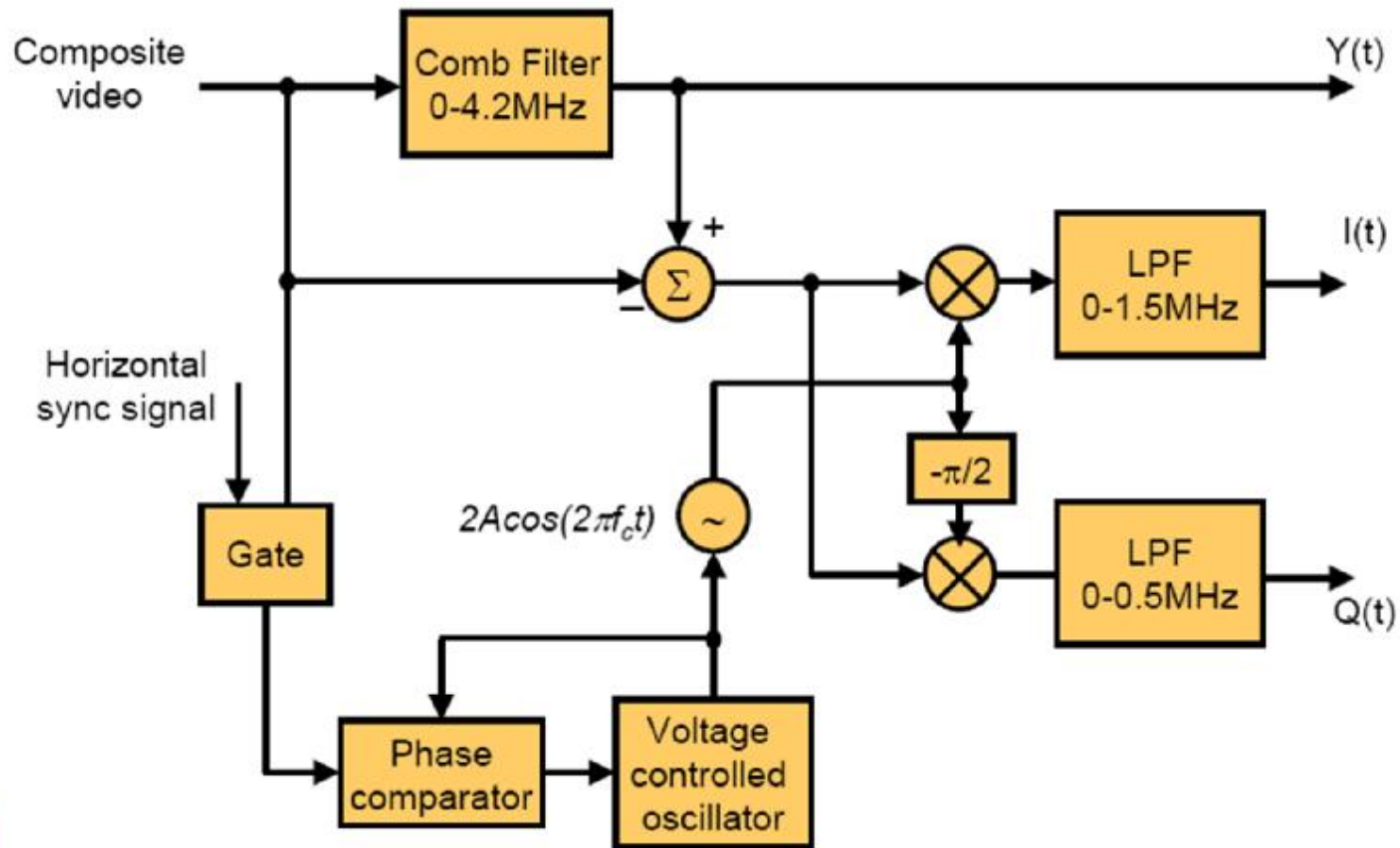
视频信号频谱特性



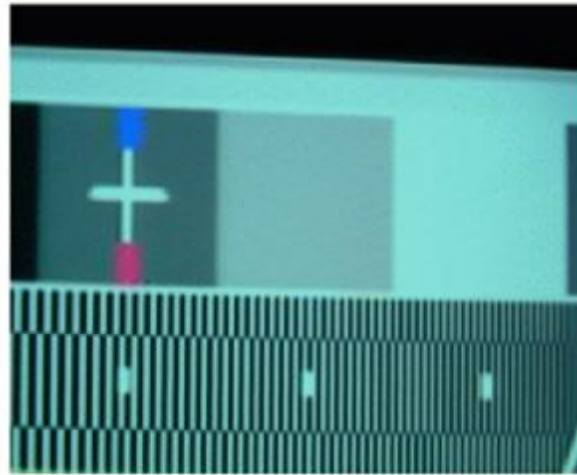
视频信号复用模块



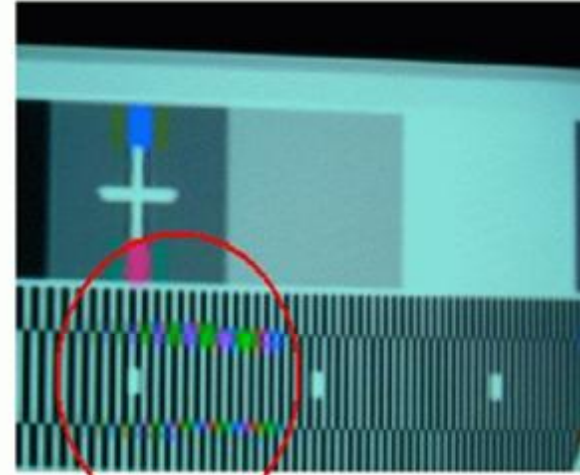
解复用模块



Comb filter Comparison



Good decoder

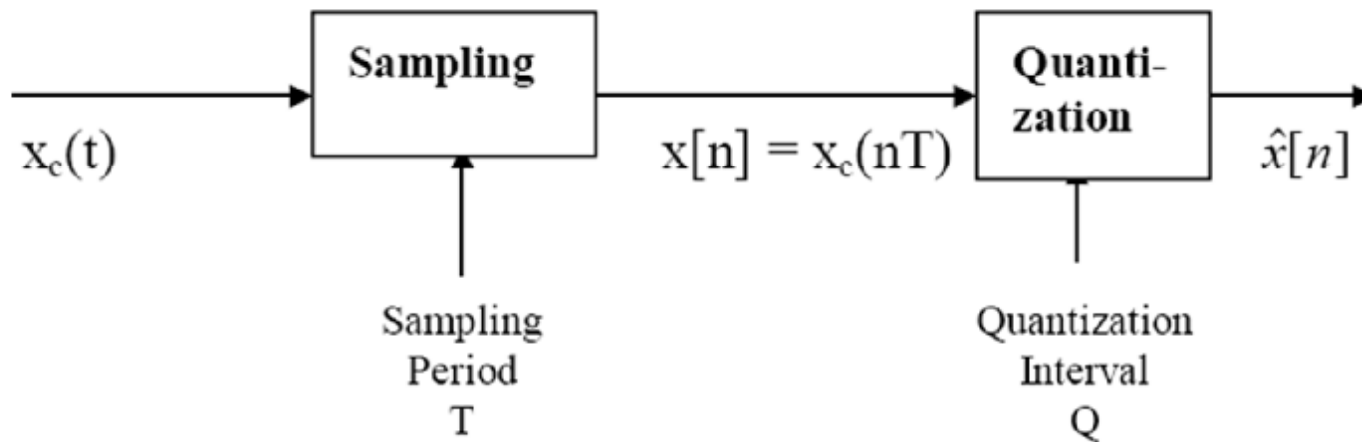


Bad decoder

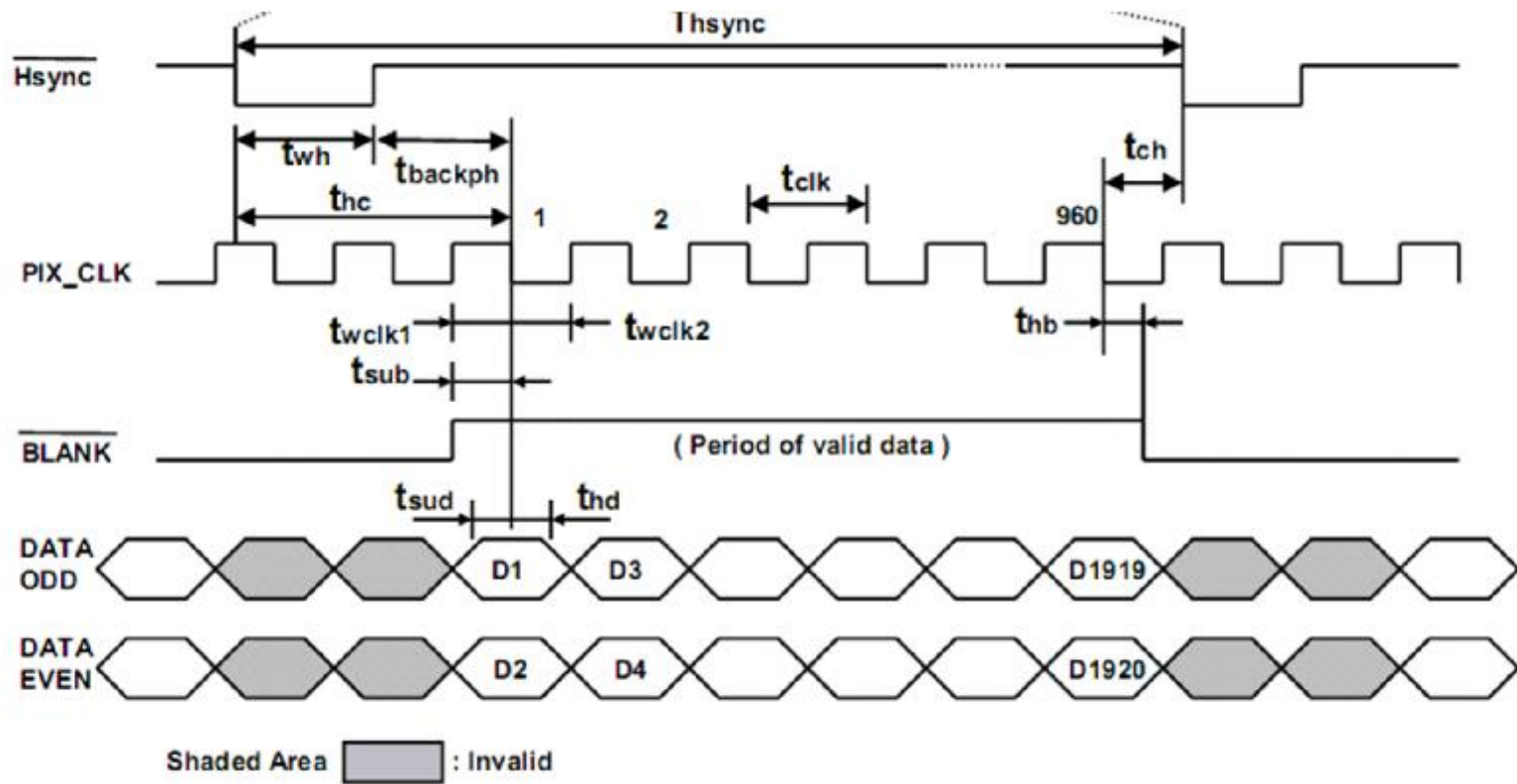
**Cross Color
Artefacts**

数字视频信号产生


- Digitization = Sampling + Quantization



数字视频信号格式



离散信号通过系统的响应

- ◆ 离散系统的频率响应
 - ◆ e^{jWk} 通过LTI系统的稳态响应
 - ◆ 任意信号通过系统的响应
 - ◆ 信号通过线性相位系统的响应
 - ◆ 理想数字滤波器
- 

一、离散系统的频率响应

I 离散系统的频率响应定义为

$$\text{DTFT} \{h[k]\} = H(e^{jW}) = |H(e^{jW})| e^{jf(W)}$$

$|H(e^{jW})|$ 幅度响应(magnitude response)

$f(W)$ 相位响应(phase response)

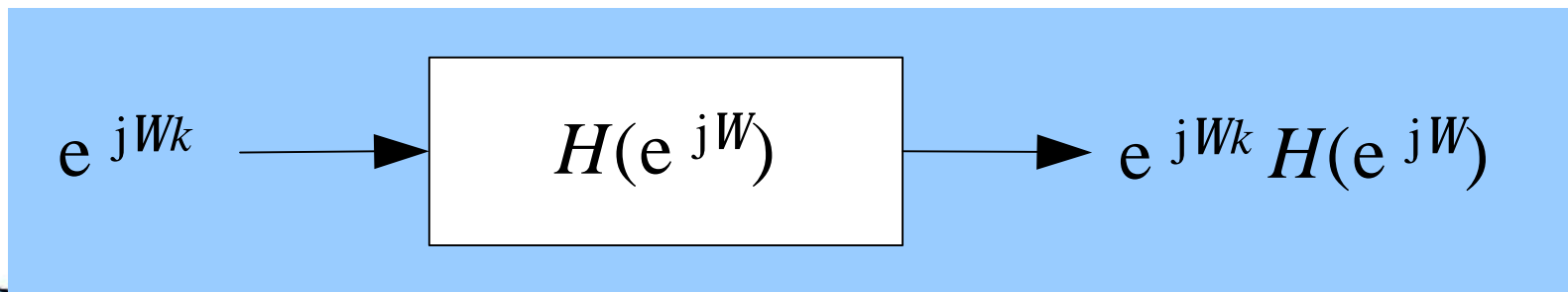
$t(W) = -\frac{df(W)}{dW}$ 群延时 (group delay)

二、 e^{jWk} 通过LTI系统的稳态响应

$$y[k] = e^{jWk} * h[k] = \sum_n e^{jW(k-n)} h[n]$$

$$= e^{jWk} \sum_n e^{-jWn} h[n]$$

$$= e^{jWk} H(e^{jW})$$

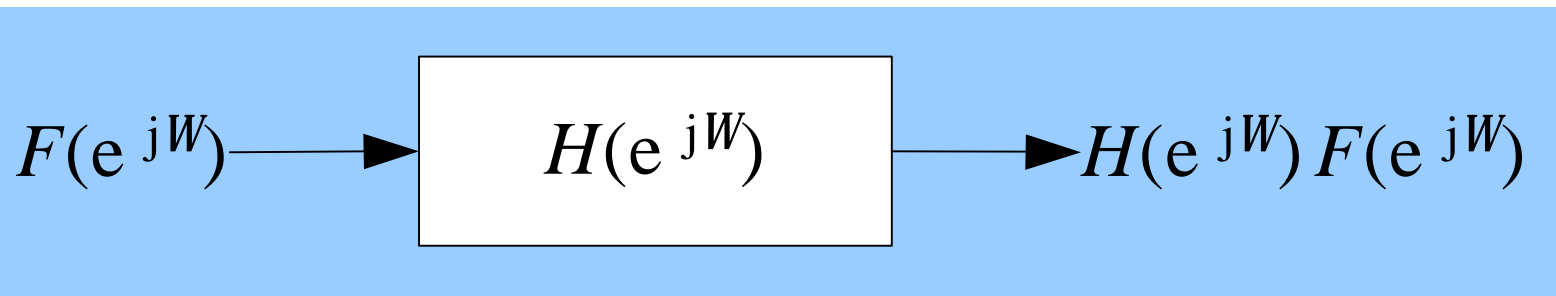


三、任意信号通过系统的响应

$$f[k] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} F(e^{jW}) e^{jWk} dW$$

$$T\{f[k]\} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} F(e^{jW}) T\{e^{jWk}\} dW$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} F(e^{jW}) H(e^{jW}) e^{jWk} dW$$



四、信号通过线性相位系统的响应

$$H(e^{jW}) = |H(e^{jW})| e^{jf(W)}$$

线性相位系统： $f(W) = -Wk_0$

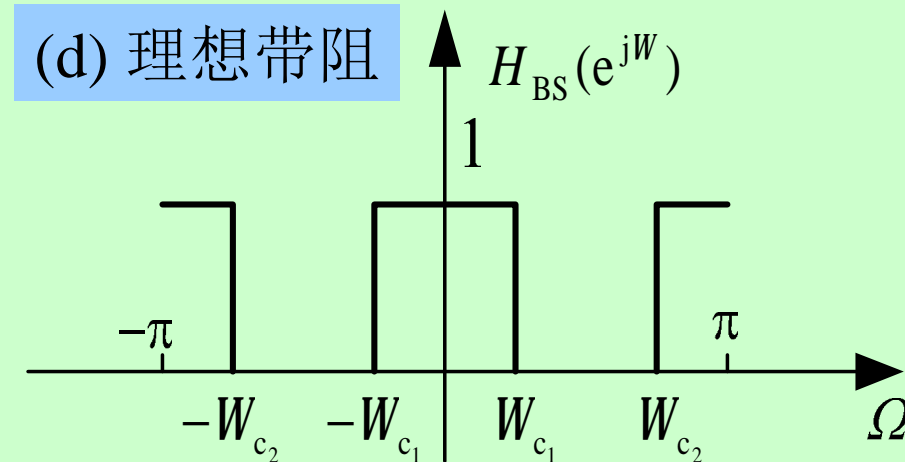
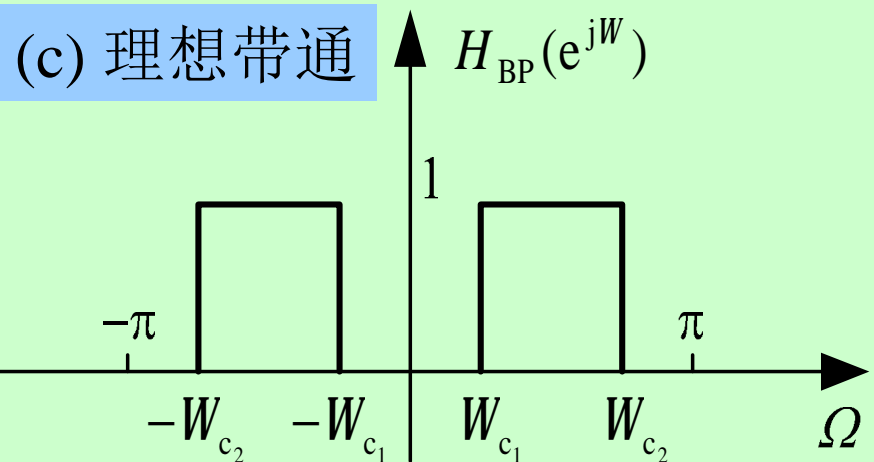
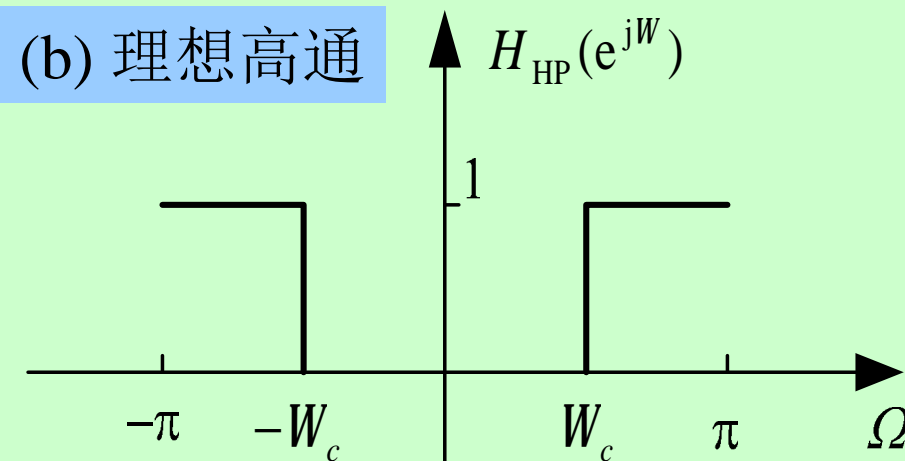
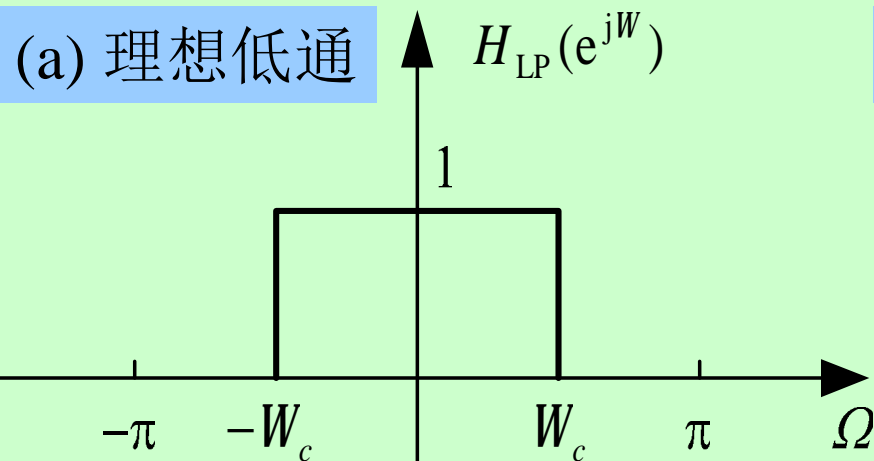
线性相位系统的群延迟： $t(W) = k_0$

$f[k] = \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} F[m] e^{jW_m k}$ ，通过线性相位系统的响应为

$$y[k] = \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} F[m] |H(e^{jW_m})| e^{-jW_m k_0} e^{jW_m k}$$

$$y[k] = \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} F[m] |H(e^{jW_m})| e^{jW_m (k-k_0)}$$

五、理想数字滤波

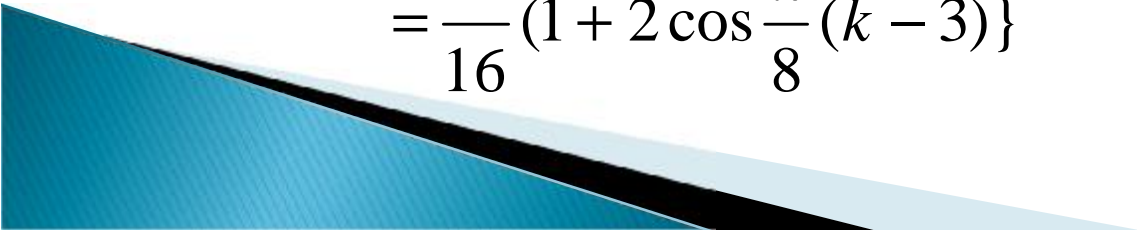


例 已知一LTI系统的 $H(e^{j\Omega})$ 为

$$H(e^{j\Omega}) = \begin{cases} e^{-j3\Omega} & |\Omega| < \frac{2\pi}{16} \\ 0 & \text{others} \end{cases}$$

输入为 $f[k] = \tilde{d}_{16}[k]$,求系统的输出。

解:
$$\tilde{d}_{16}[k] = \frac{1}{16} \sum_{l=0}^{15} e^{j\frac{2\pi}{16}kl}$$

$$\begin{aligned} y[k] &= \frac{1}{16} \{ H(e^{j0}) + H(e^{j\frac{2\pi}{16}}) e^{j\frac{2\pi}{16}k} + H(e^{j\frac{2\pi}{16}15}) e^{j\frac{2\pi}{16}15k} \} \\ &= \frac{1}{16} \{ H(e^{j0}) + H(e^{j\frac{2\pi}{16}}) e^{j\frac{2\pi}{16}k} + H(e^{-j\frac{2\pi}{16}}) e^{-j\frac{2\pi}{16}k} \} \\ &= \frac{1}{16} (1 + 2 \cos \frac{\pi}{8} (k - 3)) \end{aligned}$$


课后作业：

P210:

6-5: (1)

6-6: (2)

6-10

6-13

6-16