

LTI 系统的频域、s/z 域分析 及 MATLAB 实现

主讲：范哲意

13810508095 , funye@bit.edu.cn , 逸夫楼 502/4-310

➤ 1. 连续时间系统的频率响应

✚ 系统的频率响应

■ 系统单位冲激响应傅里叶变换

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

反映了 LTI 连续时间系统对不同频率信号的响应特性，是系统内在固有的特性，与外部激励无关。

■ 幅度响应、相位响应

$$H(j\Omega) = |H(j\Omega)| e^{j\theta(\Omega)}$$

■ $y(t) = x(t) * h(t) \rightarrow Y(\Omega) = X(\Omega)H(j\Omega) \rightarrow H(j\Omega) = Y(\Omega) / X(\Omega)$

■ 虚指数信号 $e^{j\omega t}$ 作用于 LTI 系统时

$$y(t) = e^{j\Omega t} H(j\Omega)$$

✚ freqs 函数

LTI 连续时间系统:

$$\sum_{n=0}^N a_n y^{(n)}(t) = \sum_{m=0}^M b_m x^{(m)}(t)$$

$$H(j\Omega) = \frac{Y(\Omega)}{X(\Omega)} = \frac{b_M (j\Omega)^M + b_{M-1} (j\Omega)^{M-1} + \dots + b_1 j\Omega + b_0}{a_N (j\Omega)^N + a_{N-1} (j\Omega)^{N-1} + \dots + a_1 j\Omega + a_0}$$

b、a 表示有理多项式中分子和分母多项式的系数向量

`[h,w] = freqs(b,a)` 默认频率范围内, 200 个频率点上的频率响应的取样值

`h = freqs(b,a,w)` w 为频率取样点, h 是频率响应在频率取样点上的数值向量。

`[h,w] = freqs(b,a,n)` 默认频率范围内 n 个频率点上的频率响应的取样值, 这 n 个频率点记录在 w 中。

`freqs(b,a,...)` 不返回频率响应的取样值, 以对数坐标的方式绘出系统的幅频响应和相频响应。

例 三阶归一化 Butterworth 低通滤波器的频率响应:

$$H(\omega) = \frac{1}{(j\omega)^3 + 2(j\omega)^2 + 2(j\omega) + 1}$$

➤ 2. 离散时间系统的频率响应

✚ 系统的频率响应

单位抽样响应的离散时间傅里叶变换

$$H(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n)e^{-j\omega n}$$

$$H(e^{j\omega}) = Y(e^{j\omega}) / X(e^{j\omega})$$

$$H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})| e^{j\theta(\omega)}$$

当系统输入信号为 $x(n) = e^{j\omega n}$ 时，系统的输出：

$$y(n) = e^{j\omega n} * h(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} e^{j\omega(n-k)} h(k) = e^{j\omega n} H(e^{j\omega})$$

虚指数信号通过 LTI 离散时间系统后信号的频率不变，信号的幅度有系统频率响应的幅度值确定，所以 $H(e^{j\omega})$ 表示了系统对不同频率信号的衰减量。

freqz 函数

LTI 离散系统：

$$\sum_{i=0}^N a_i y(n-i) = \sum_{j=0}^M b_j x(n-j)$$

$$H(e^{j\omega}) = \frac{Y(e^{j\omega})}{X(e^{j\omega})} = \frac{b_0 + b_1 e^{-j\omega} + \dots + b_M e^{-jM\omega}}{a_0 + a_1 e^{-j\omega} + \dots + a_N e^{-jN\omega}}$$

b、a 分别为有理多项式中分子和分母多项式的系数向量

$[H, w] = \text{freqz}(b, a, n)$ H 是频率响应在 0 到 π 范围内 n 个频率等分点上的数值向量，w 包含了这 n 个频率点。

$[H, w] = \text{freqz}(b, a, n, 'whole')$ 计算 0 到 2π 之间 n 个频率点上的频率响应的取样值，这 n 个频率点记录在 w 中。

$H = \text{freqz}(b, a, w)$ w 为频率取样点，计算这些频率点上的频率响应的取样值。

$\text{freqz}(b, a, \dots)$ 不返回频率响应的取样值，直接绘出系统的幅频响应和相频响应。

例 离散时间系统的频率响应:

$$H(e^{j\omega}) = \frac{0.0441e^{-j\omega} + 0.0317e^{-j2\omega}}{1 - 2.0204e^{-j\omega} + 1.4641e^{-j2\omega} - 0.3679e^{-j3\omega}}$$

➤ 3. 连续时间系统的 s 域分析

✚ 拉普拉斯变换

$$X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

$$x(t) = \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma-j\infty}^{\sigma+j\infty} X(s)e^{st} ds$$

■ laplace、ilaplace 函数

$L = \text{laplace}(F)$ 符号表达式 F 的拉氏变换, F 中时间变量为 t, 返回变量为 s 的结果表达式。

$L = \text{laplace}(F, t)$ 用 t 替换结果中的变量 s。

$F = \text{ilaplace}(L)$ 以 s 为变量的符号表达式 L 的拉氏反变换, 返回时间变量为 t 的结果表达式。

$F = \text{ilaplace}(L, x)$ 用 x 替换结果中的变量 t。

例 $x(t) = e^{-t} \sin(at)u(t)$ 的拉氏变换。

■ 部分分式法求拉氏反变换

$$X(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = \frac{b_M s^M + b_{M-1} s^{M-1} + \dots + b_0}{a_N s^N + a_{N-1} s^{N-1} + \dots + a_0}$$

部分分式展开:

$$X(s) = \frac{r_1}{s-p_1} + \frac{r_2}{s-p_2} + \dots + \frac{r_N}{s-p_N} + k_0 + k_1 s + \dots + k_{M-N} s^{M-N}$$

常用拉氏变换对

residue 函数:

$[r,p,k] = \text{residue}(b,a)$ b 、 a 为分子和分母多项式系数向量， r 、 p 、 k 分别为上述展开式中的部分分式系数、极点和直项多项式系数。

例 用部分分式展开法求单边拉氏变换的反变换

$$X(s) = \frac{s-2}{s(s+1)^3}$$

✚ 连续时间系统的系统函数

系统单位冲激响应的拉氏变换:

$$H(s) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t)e^{-st} dt$$

$$H(s) = Y(s) / X(s)$$

从复频域反应了系统的固有性质

$$H(s) = \frac{b_M s^M + b_{M-1} s^{M-1} + \dots + b_0}{a_N s^N + a_{N-1} s^{N-1} + \dots + a_0}$$

✚ 连续时间系统的零极点分析

零点: 分子多项式为零的点, 使系统函数的值为零

极点: 分母多项式为零的点, 使系统函数的值无穷大

零极点分布图: 将系统函数的零极点绘在 s 平面上, 零点用 \circ 表示, 极点用 \times 表示

■ roots 函数:

$r = \text{roots}(c)$ c 为多项式的系数向量, 返回值 r 为多项式的根向量。

■ pzmap 函数

pzmap(sys) 绘出由系统模型 sys 描述的系统的零极点分布图

$[p, z] = \text{pzmap}(\text{sys})$ 这种调用方法返回极点和零点，而不绘出零极点分布图

其中 sys 为系统传函模型， $\text{sys} = \text{tf}(b, a)$

■ tf2zp、zp2tf 函数

系统传递函数模型和零极点增益模型的转换

$$[z, p, k] = \text{tf2zp}(b, a)$$

$$[b, a] = \text{tf2zp}(z, p, k)$$

其中 b、a 为传递函数的分子多项式和分母多项式的系数向量，返回值 z 为零点列向量，p 为极点列向量，k 为系统函数零极点形式的增益。

➤ 4. 离散时间系统的 z 域分析

✚ z 变换

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n}$$

$$x(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_r X(z)z^{n-1} dz$$

■ ztrans、iztrans 函数

$Z = \text{ztrans}(F)$ 求符号表达式 F 的 Z 变换。

$F = \text{iztrans}(Z)$ 求符号表达式 F 的 Z 反变换。

例 $x(n) = (n-3)u(n)$ 的 Z 变换。

■ 部分分式法求 z 反变换

residue 函数部分分式展开，常用变换对

例 用部分分式展开法求 z 反变换

$$X(z) = \frac{z^2}{(z-0.5)(z-0.25)}, \quad |z| > 0.5$$

✚ 离散时间系统的系统函数

单位抽样响应的 Z 变换：

$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n)z^{-n}$$

$$H(z) = Y(z) / X(z)$$

$$H(z) = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + \dots + b_Mz^{-M}}{a_0 + a_1z^{-1} + \dots + a_Nz^{-N}}$$

✚ 离散时间系统的零极点分析

零点：使系统函数分子多项式为零的点

极点：使系统函数分母多项式为零的点

■ roots 函数

■ zplane 函数

zplane(b,a) b 、 a 为系统函数的分子、分母多项式的系数向量（行向量）。

zplane(z,p) z 、 p 为零极点序列（列向量）

$$\text{例 } H(z) = \frac{z^2 - z}{z^2 - 0.75z + 0.125}$$

$$\text{例 } H(z) = \frac{z(z-1.2)}{(z-0.8)(z+0.8)}$$

离散系统特性分析工具

`fvtool(b,a)`