

Signals and Systems

No.

Date

信号与系统

Chapter 1 Lec 0 & 1

首先回顾复数 (complex) 表达形式:

Cartesian notation: $z = \text{Re}\{z\} + j \cdot \text{Im}\{z\}$

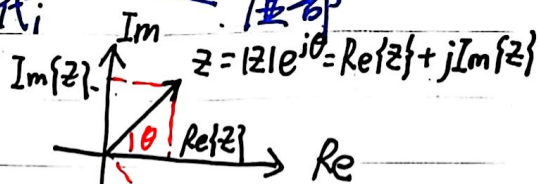
实部

这门课中爱用j代;

虚部

Polar notation: $z = |z| e^{j\theta}$

Euler: $z = |z| e^{j\theta} = |z| \cdot (\cos\theta + j\sin\theta)$



则意味着: $\cos\theta = \frac{e^{j\theta} + e^{-j\theta}}{2}$, $\sin\theta = \frac{e^{j\theta} - e^{-j\theta}}{2}$ z^* : conjugation

Conjugation: 共轭, $j \Rightarrow -j$

iff: $|z| < 1$

其次, 回顾离散中的一些式子:

With some z_0 (possibly complex) number: $\sum_{n=0}^{\infty} (z_0)^n = \frac{1}{1-z_0}$
用它推有: $\sum_{n=0}^{M-1} (z_0)^n = \frac{1-z_0^M}{1-z_0}$ (因为 $\sum_{n=0}^{M-1} (z_0)^n = \sum_{n=0}^{\infty} (z_0)^n - \sum_{n=M}^{\infty} (z_0)^n$)

最后, 回顾: Zeros of a complex equation: $z^N - a = 0$

则 $z^N = a = a \cdot e^{j \cdot 2\pi k}$ $\therefore z = a^{1/N} \cdot e^{jk \frac{2\pi}{N}}$, $k = 0, 1, \dots, N-1$

例: $z^3 = -1$, 则 $z^3 = (-1)^{1/3} \cdot (e^{j \cdot 2k\pi})^{1/3}$
 $= (e^{j\pi})^{1/3} e^{jk \frac{2\pi}{3}} = e^{j(\frac{\pi}{3} + \frac{2k\pi}{3})}$

接下来正式进入 Signals and Systems Overview:

1. Continuous-time and Discrete-time Signals

Signals, 信号, 可用于描述许多物理现象; 数学上, 信号被表示为一个或多个独立变量的函数。Sound, Video, Image 均为信号
如: Sound 是声压 (acoustic pressure) 关于时间 t 的 function

Image: RGB-channel value 关于 (x, y) 像素

Video: Image 基础上加 t

那么, 信号关于时间连续与否是问题; 目前, focus on signals involving a single independent variable, i.e., time t



连续时间信号：时间连续，且信号函数值连续

反之，则为离散时间信号

约定有： $x(t)$ 代指连续信号； $x[n]$ 代指离散



$$p(t) = \frac{1}{R} v^2(t)$$

$$t_1, t_2 \text{ 间总能量: } \bar{E}_R = \int_{t_1}^{t_2} p(t) dt = \int_{t_1}^{t_2} \frac{1}{R} v^2(t) dt$$

类似地，如统计总能量，而 signal 为 $x(t)/x[n]$

★ the total energy of signal is defined as:

$$E = \int_{t_1}^{t_2} |x(t)|^2 dt, \quad \text{连续}$$

$$E = \sum_{n=n_1}^{n_2} |x[n]|^2, \quad \text{离散}$$

Average Power :

$$P = \frac{E}{t_2 - t_1}, \quad \text{连续}$$

$$P = \frac{E}{n_2 - n_1 + 1}, \quad \text{离散}$$

上面时间 domain 均有限，无限下：

连续： $E_{\infty} \triangleq \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T |x(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt$, $P_{\infty} \triangleq \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |x(t)|^2 dt$

离散： $E_{\infty} \triangleq \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{n=-N}^N |x[n]|^2 = \sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]|^2$, $P_{\infty} \triangleq \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^N |x[n]|^2$

note: time 在连续时用 t
在离散时用 n

以能量，功率为划分信号种类：

Finite-energy signal: $E_{\infty} < \infty$

Finite-power signal: $P_{\infty} < \infty$, $E_{\infty} = \infty$

Infinite energy & power signal: $P_{\infty} \rightarrow \infty$, $E_{\infty} \rightarrow \infty$

二. Transformations

在 time domain 上变换 signal

1. time shift: $x(t) \rightarrow x(t - t_0)$

$$x[n] \rightarrow x[n - n_0]$$

skill: 左加右减

time reversal: $x(t) \rightarrow x(-t)$

$$x[n] \rightarrow x[1-n]$$



Time scaling: $x(t) \rightarrow x(2t)$

压缩

$x[n] \rightarrow x[n/2]$

拉伸

Summary: $x(t) \rightarrow x(dt + \beta)$

$|d| > 1$: compressed

$d < 0$, reversed

$|d| < 1$: stretched

$\beta \neq 0$, shifted

可把它们视为 Linear Transformation, 但多个算子下, 操作要小心!

Eg $x(t) \rightarrow x(\frac{3}{2}t+1)$ 可视为: 先 shift 后 scale ①

也可视为: 先 scale 后 shift ②

① 图像是先左移多少? 1 or $\frac{1}{3}$? 应为 1; 再压缩: $\frac{3}{2}$

② 先压缩, 后左移多少? 应为 $\frac{2}{3}$ *

Why? Essentially: $at + \beta$ 中, 拉伸/压缩只影响 a

但 shift 作用于 t : $a(t+t_0) + \beta$, β 会间接受影响

Periodic Signals: 连续时间下, $x(t) = x(t+T)$ for all t

离散时间下: $x[n] = x[n+N]$ for all N

Even & Odd: 偶: $x(t) = x(-t)$ $x[t] = x[-t]$

奇: $x(t) + x(-t) = 0$ $x[t] + x[-t] = 0$

\Rightarrow Any signal can be broken into a sum of two signals

$x(t) = x_e(t) + x_o(t)$ 其中

$x_e(t) = \frac{1}{2} [x(t) + x(-t)]$

$x_o(t) = \frac{1}{2} [x(t) - x(-t)]$

三. Exponential and Sinusoidal Signals

通常, 指数连续时间信号: $x(t) = ce^{at}$, c, a 均为复数

当然, c, a 可以取中实数, if so, $x(t)$ 为 Real exponential signal

那么, 它可能表示周期函数吗? 若 c, a real num, 不行

但 c, a 是 complex number! Polar notation 与 e^{\wedge} 挂钩!



Periodic Exponential Signal: c is real, specifically 1

a 是复数, 但只有虚部: $x(t) = e^{j\omega_0 t}$

周期多少? 欲 $x(t+T) = x(t)$: 有:

$$e^{j\omega_0 t} \cdot e^{j\omega_0 T} = e^{j\omega_0 t}, \text{ 则: } e^{j\omega_0 T} = e^{2k\pi j} = 1$$

$$\therefore T = \frac{2k\pi}{\omega_0}, \quad k = \pm 1, \pm 2, \dots$$

则 Fundamental period T_0 : $k=1$. 且 T 取正, i.e.

$$T_0 = \frac{2\pi}{|\omega_0|}$$

特别地: $\omega_0 = 0$ 时: $x(t) = 1$, T_0 is undefined

而对于 Sinusoidal (正弦曲线信号, 定义为: $x(t) = A \cos(\omega_0 t + \phi)$) 同样, 它与 Exponential Signal 紧密相关:

$$\text{Euler notation: } e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta$$

$$\text{Therefore: } x(t) = A \cdot \text{Re}\{e^{j(\omega_0 t + \phi)}\}$$

显然它也 periodic: $T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$, Fundamental frequency: ω_0 .

ω_0 显然有: ω_0 越大, T_0 越小, 频率越快

那么对于这两类 signal, 它们在 energy 与 power 上分类如何:

Energy: 不难看出: infinite total energy.

Power: 对于 $e^{j\omega_0 t}$ & $A \cos(\omega_0 t + \phi)$ 这两 examples of signal

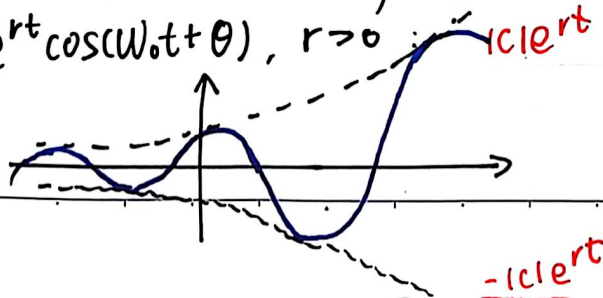
$$P_{\text{expo}} = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} |e^{j\omega_0 t}|^2 dt = 1$$

$$P_{\text{sinu}} = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} |\text{Re}\{e^{j(\omega_0 t + \phi)}\}|^2 dt = \frac{1}{2}$$

那么 $x(t) = Ce^{at}$ general case下: $a = r + j\omega_0$, 代入:

$$Ce^{at} = |c|e^{rt} \cos(\omega_0 t + \theta) + j|c|e^{rt} \sin(\omega_0 t + \theta)$$

figure: $|c|e^{rt} \cos(\omega_0 t + \theta)$, $r > 0$



* oscillation rate: 振荡快慢

* 实质是: $x[n] = x[-n] = x[n+2\pi]$

* $x[n]$ General case: $x[n] = c\alpha^n$, c, α 为复数

$x[n]$ 相关推导与结论与先前所述不完全一致!

Harmonically related complex exponentials: 一组 signal:

补: $\{e^{j\omega_0 n}, e^{j\omega_1 n}, \dots\}$ 周期均有 T_0 , 则应: $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}, \omega_i = k\omega_0$

Expo: $x[n] = e^{j\omega_0 n}$ 下, 由于 $n \in \mathbb{Z}$, 无法取中周期函数所有值

则: $0 \sim \pi: \omega_0 \uparrow$, oscillation rate* of $e^{j\omega_0 n} \uparrow$

$\pi \sim 2\pi: \omega_0 \uparrow$, oscillation rate of $e^{j\omega_0 n} \downarrow$

Maximum: $\omega_0 = \pi$ 下, $e^{j\pi n} = (e^{j\pi})^n = (-1)^n$

Sinu: $x[n] = \cos(\omega_0 n): 0 \sim \pi, \omega_0 \uparrow$, oscillation rate \uparrow

$\pi \sim 2\pi: \omega_0 \uparrow$, oscillation rate \downarrow

同时, 由于 n 只能 $\in \mathbb{Z}$, 还有特殊之处:

$0 < \omega_0 < \pi$ 下, $\cos(\omega_0 n) = \cos((2\pi - \omega_0)n)$ *

Periodicity of Discrete:

Expo: $x[n] = e^{j\omega_0 n}$, 为了它 periodic, must:

$$e^{j\omega_0(n+N)} = e^{j\omega_0 n} \cdot e^{j\omega_0 N}$$

$\therefore \omega_0 N = 2\pi m$, m 为 integer

则 $\frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{m}{N}$, 若 m, N 无公因数: $N = m \frac{2\pi}{\omega_0}, \frac{2\pi}{N} = \frac{\omega_0}{m}$

注意: N 应 $\in \mathbb{Z}^+$, 即 $m \cdot \frac{2\pi}{\omega_0}$ 应为正整数

如果是 $x[n] = e^{j\omega_0 n}$, 直接 $N = \frac{2\pi}{\omega_0}, m=1$ 就可以了

但 $x[n]$, 则应: $\pi | \omega_0, \omega_0 = \frac{a}{b}\pi, a, b$ 互质, $m \cdot \frac{2b}{a} \in \mathbb{Z}$

Summary:

$$e^{j\omega_0 t}$$

$$e^{j\omega_0 n}$$

不同 ω_0 , 不同 signal

$\omega = \omega_0 + 2k\pi$ 下, 同一信号 *

任何 ω_0 , 均有周期

必须 $\frac{2\pi m}{\omega_0}$ 对某 N, m 下为 N

Fundamental 频率

$$\omega_0$$

$\omega_0/m \leftarrow$ 相关!

(周期)

$$\frac{2\pi}{\omega_0}$$

$$N = m \left(\frac{2\pi}{\omega_0} \right)$$

* 即: 仅当 $\omega_0 = 2\pi \cdot \frac{m}{N}$ 形式才有可能, m, N 为整数

KOKUYO



上述内容有点乱, 但核心在于: t 连续, n 离散, 从而:

$$e^{j(\omega_0 + 2\pi k)n} = e^{j\omega_0 n} \cdot e^{j2\pi kn} = e^{j\omega_0 n},$$

但 $e^{j(\omega_0 + 2\pi k)t} = e^{j\omega_0 t} \cdot e^{j2\pi k \cdot t}$, 但 $k \cdot t$ 不一定为整数

这解释了: $e^{j\omega_0 n}$ 与 $e^{j\omega_1 n}$, $\omega = \omega_0 + 2\pi k$ 为同一信号*

而在 $\omega_0 \in [0, 2\pi)$ 中, 又有乾坤: 从事实出发发现:
 $\omega_0: 0 \sim \pi, \omega_0 \uparrow$, 振荡速率 \uparrow ; $\pi \sim 2\pi, \omega_0 \uparrow$, 振荡速率 \downarrow

Advanced Theory:

为何 discrete 下, 信号发生如此大的变化? 因为

discrete 相当于是时间维度上降采样

采样更低频, 因此发生了走样 (aliasing) 现象

Lec 3

四. The Unit Impulse and Unit Step Functions

Unit impulse: $\delta[n] = \begin{cases} 0, & n \neq 0 \\ 1, & n = 0 \end{cases}$ 单位脉冲, 也称单位样本 (sample)

Unit step: $u[n] = \begin{cases} 0, & n < 0 \\ 1, & n \geq 0 \end{cases}$ 单位阶跃

离散时间单位脉冲是离散时间单位阶跃的一次差分:

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1]$$

相反有: step 是 sample 的求和: $u[n] = \sum_{m=-\infty}^n \delta[m]$

也表示为: $u[n] = \sum_{k=0}^n \delta[n-k]$

单位脉冲采样下: $x[n] \delta[n] = x[0] \delta[n]$ (Sampling Property)

($\delta[n]$ 只在 $n=0$ 时, $\delta[n] \neq 0$; 单位样本时: $\delta[n] = 1$)

而如果欲考虑发生在 $n=n_0$ 处的单位脉冲:

$$x[n] \delta[n-n_0] = x[n_0] \delta[n-n_0]$$



连续时间下: $u(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ 1, & t > 0 \end{cases}$

Δ 它在 $t=0$ 处不连续 Date _____

而 $u(t)$ 也可视为单位冲激的积分:

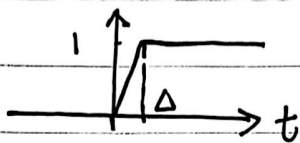
$$u(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau, \text{ 令 } \sigma = t - \tau, u(t) = \int_0^{\infty} \delta(t - \sigma) d\sigma$$

" $\int \rightarrow d/d$ ", 连续时间下, $\delta(t)$ 可视为 $u(t)$ 一次微分:

$$\delta(t) = \frac{du(t)}{dt}$$

但 $u(t)$ 在 $t=0$ 下不连续, 应该不可微啊! 于是考虑 $u_{\Delta}(t)$.

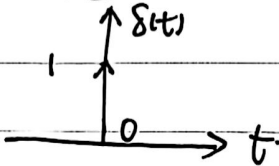
它用了 Δ 时间由 0 变成 1, 则视 $u(t)$ 为 $\lim_{\Delta \rightarrow 0} u_{\Delta}(t)$



$$\text{则: } \delta_{\Delta}(t) = \frac{du_{\Delta}(t)}{dt}$$

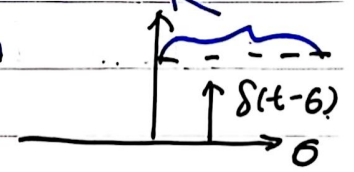
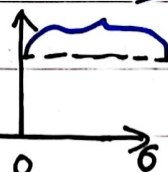
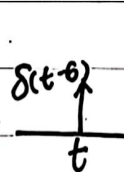
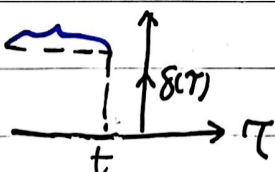
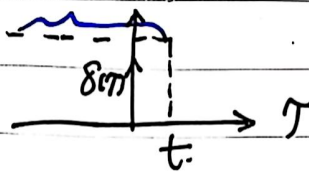
$$\text{而 } \delta(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \delta_{\Delta}(t)$$

因此, 用下图表示 $\delta(t)$. 代表脉冲中面积集中于 $t=0$



$$\text{回到: } u(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = \int_0^{\infty} \delta(t - \sigma) d\sigma$$

可视化积分区间如下:



固定是 $0 \sim \infty$

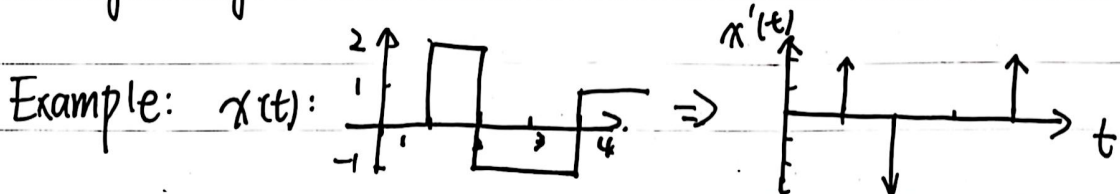
Sampling Property

$x(t)$ 可以视为: $x_{\Delta}(t) = x(t) \delta_{\Delta}(t)$, $[0, \Delta]$ 外, $x_{\Delta}(t) = 0, \Delta \rightarrow 0$

则推有: $x_{\Delta}(t) \delta_{\Delta}(t) \approx x(0) \delta_{\Delta}(t)$

则 $\lim_{\Delta \rightarrow 0} x_{\Delta}(t) \delta_{\Delta}(t) = x(t) \delta(t) = x(0) \delta(t)$

More generally: $x(t) \delta(t - t_0) = x(t_0) \delta(t - t_0)$



$$x(t) = 2u(t-1) - 3u(t-2) + 2u(t-4)$$

$$\Rightarrow x'(t) = 2\delta(t-1) - 3\delta(t-2) + 2\delta(t-4)$$



五: Continuous-Time and Discrete-Time Systems

例: 连续: Moving Car:

$$\frac{dv(t)}{dt} = \frac{1}{m} [f(t) - \rho v(t)] \quad \frac{dv(t)}{dt} + \frac{\rho}{m} v(t) = \frac{1}{m} f(t)$$

★ In general: $\frac{dy(t)}{dt} + ay(t) = bx(t)$

离散: 银行 account: $y[n] = 1.01y[n-1] + x[n]$

★ In general: $y[n] + ay[n-1] = bx[n]$

Interconnection systems:

Series: Input \rightarrow sys1 \rightarrow sys2 \rightarrow Output

Paralle: Input $\begin{cases} \rightarrow \text{sys1} \\ \rightarrow \text{sys2} \end{cases} \rightarrow \oplus \rightarrow$ Output

Feedback: Input $\rightarrow \oplus \rightarrow$ sys1 \rightarrow Output \rightarrow sys2 $\rightarrow \oplus$

六. Basic System Properties

Without memory: 输出只与输入有关

With memory: depend on current & previous inputs

Invertible: 不同输入 \rightarrow 不同输出

Noninvertible: 不可逆, 如: $y(t) = x(t)$, $y[n] = 0$

Causality: (有因果关系): the output at any time depends only on the inputs at the present time and in the past

Eq: $y(t) = x(t+1)$: Non-causal $t+1$: 未来值

Stability: small inputs lead to responses that do not diverge
(不正规说法)



正规说法: bounded input leads to bounded output

Example: $y(t) = t x(t)$ Unstable

因为: $x(t)$ 有界, 但 t 无界时, $x(t)$ 输入有界, $y(t)$ 无界

Time Invariance: \star 时不变性

A time shift in the input signal results in an identical time shift in the output signal

if $x[n] \rightarrow y[n]$, Then $x[n-n_0] \rightarrow y[n-n_0]$, 则它时不变

Eg: $y(t) = \sin[x(t)]$, 若: $x(t) \rightarrow y(t)$

则: $y(t-t_0) = \sin[x(t-t_0)]$ 成立

但 $y[n] = n x[n]$ 若 $x[n] \rightarrow y[n]$

则: $n x[n-n_0] = y' \neq y = (n-n_0) x[n-n_0]$

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

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

Eg. $y(t) = t x(t)$ 若 $x_3(t) = a x_1(t) + b x_2(t)$

则 $y_3(t) = t(a x_1(t) + b x_2(t)) = a y_1(t) + b y_2(t)$

Recall: Basic Property of System

① Memoryless or not: 系统输出仅取决于该时刻输入

如: $y[n] = (2x[n] - x'[n])^2$

典型有记忆: 如 $y[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]$

$y[n] = x[n-1]$

BTW: 理解: $x[?]$ \rightarrow $y[n]$: $x[n]$ 记录了 n 时刻下的信号

而于拿到这个(些)来自不同时间可能的信号进行处理, 输出 $y[n]$

如 $y[n] = x[n-1]$, 就是输入 $n-1$ 时刻下的 Input Signal, 作 (Identity) 恒等操作, 得到 n 时刻下的输出 $y[n]$

Δ 该定义下, 只有仅依赖于 current input 才是 memoryless.

其余均 not memoryless, 即使可能依赖于 future!



② 可逆性：若不同输入，则不同输出，说明可逆
若可逆，则有逆系统存在，如：

$$x(t) \rightarrow \boxed{y(t) = 2x(t)} \xrightarrow{y(t)} \boxed{w(t) = \frac{1}{2}y(t)} \rightarrow w(t) = x(t)$$

更甚者： $y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k]$ ，它也可逆，因为：

$$w[n] = y[n] - y[n-1], \quad w[n] \text{ 系统有记忆; 也可以!}$$

但 $y(t) = x(t)^2$ 就不可逆，因为：

若 $\exists t_1, t_2: x(t_1) + x(t_2) = 0$ ，则 $w(t) = \sqrt{y(t)}$ 失效

③ 因果性：任何时刻输出仅与现在 or 过去输入有关

$$\text{如 } y[n] = x[n] - x[n-1]$$

欲判断因果性，要检验全部时间点的输入-输出关系

$$\text{如 } y[n] = x[-n], \quad n < 0 \text{ 时, } y[n] \text{ 取决于未来}$$

且：要把输入信号的影响与系统定义中所用到的其它函数的影响区分开！

如 $y(t) = x(t) \cos(t+1)$ ， $\cos(t+1)$ 是 function, not signal
因此该系统 casual & memoryless

④ 稳定性：

如果怀疑不稳定，则找特定的有界输入，使系统输出无界

$$\text{Eq: } y(t) = t x(t), \quad x(t) \equiv 1, \quad t \rightarrow \infty, \quad y(t) \rightarrow \infty, \quad \text{unstable}$$

若认为稳定，则需证明：

$$\text{Eq: } y(t) = e^{\pi t}, \quad \text{若 } |x(t)| < B, \quad B > 0, \quad \text{则}$$

$$e^{-B} < y(t) < e^B, \quad \text{即: } |y(t)| \in (e^{-B}, e^B)$$

\therefore stable



⑤ 时不变性

(即: y 中 $t=t-t_0$ 与 x 中 $t=t-t_0$
 \uparrow 下, 两系统是否一样) 输入

看 $y(t)$ 中 $t=t-t_0$ 的结果造成的信号中的 time shift 是否也是 t_0 ; 以及仅有输入 time shift 能造成 $y(t-t_0)$
 当然, 若怀疑时变, 找反例亦可

Eg: $y_1(t) = \sin[\alpha_1(t)]$:

令 $y_1(t) = \sin[\alpha_1(t)]$, $\alpha_2(t) = \alpha_1(t-t_0)$

则 $y_2(t) = \sin[\alpha_2(t)] = \sin[\alpha_1(t-t_0)] = y_1(t-t_0)$

注意: $\alpha_1(t)$ $\alpha_2(t)$ $y_1(t)$ $y_2(t)$ 均为系统而非值

$y(t) = t\alpha(t)$; $y_1(t) = t\alpha_1(t)$.

$\alpha_2(t) = \alpha_1(t-t_0)$ $y_2(t) = t\alpha_2(t) = t\alpha_1(t-t_0)$

$y_2(t) \neq y_1(t-t_0)$, 故时变

“时刻”是对 t 说的, 不是 $2t$!

$y(t) = \alpha(2t)$ $y_1(t) = \alpha_1(2t)$ $\alpha_2(2t) = \alpha_1(2(t-t_0))$

则 $y_2(t) = \alpha_1(2t-2t_0) \neq y_1(t-2t_0)$

为何是“ $-2t_0$ ”? 因为 time shift 上 $\alpha_1(2t)$ 与 $\alpha_1(2t-2t_0)$

在时间维度上就是差了 $2t_0$.

