




# Linear System Theory





---

# Frequency Analysis of LTI system

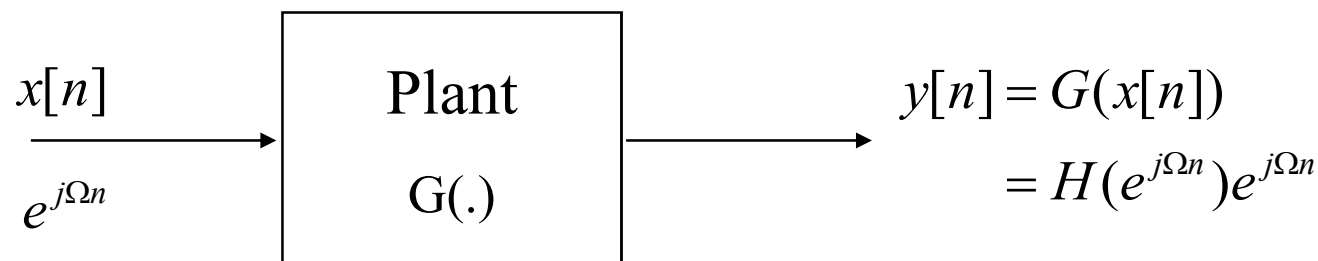
# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ 주파수응답: 입력이 이산시간 순수정현파일 때 입력 주파수에 따른 출력순수정현파신호의 크기, 위상 등의 변화

□ Input :  $x[n] = e^{j\Omega n}$

□ Output :  $y[n] = H(e^{j\Omega})e^{j\Omega n}$

$$H(e^{j\Omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k]e^{-j\Omega k}, h[n] = G(\delta[n])$$



# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ Convolution :  $y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]h[n-k]$

□ 순수정현파 신호에 대한 Output :

$$\begin{aligned}y[n] &= e^{j\Omega n} * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} e^{j\Omega(n-k)} h[k] \\ &= e^{j\Omega n} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \{e^{-j\Omega k} h[k]\} \\ &= H(e^{j\Omega}) e^{j\Omega n}\end{aligned}$$

□ 순수정현파 신호에 대한 주파수 응답 :

$$H(e^{j\Omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{-j\Omega k}, h[n] = G(\delta[n])$$

# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ 순수정현파 신호에 대한 주파수 응답 :

$$H(e^{j\Omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k]e^{-j\Omega k} = \|H(e^{j\Omega})\| e^{j\angle H(e^{j\Omega})},$$

$$h[n] = G(\delta[n])$$

□ **Magnitude Response :**  $\|H(e^{j\Omega})\| = \sqrt{[\text{Re}\{H(e^{j\Omega})\}]^2 + [\text{Im}\{H(e^{j\Omega})\}]^2}$

□ **Phase Response :**  $\angle H(e^{j\Omega}) = \tan^{-1}(\text{Im}\{H(e^{j\Omega})\} / \text{Re}\{H(e^{j\Omega})\})$

□ 순수정현파 신호에 대한 **Output :**

$$\begin{aligned} y[n] &= e^{j\Omega n} * h[n] = H(e^{j\Omega})e^{j\Omega n} = \|H(e^{j\Omega})\| e^{j\angle H(e^{j\Omega})} e^{j\Omega n} \\ &= \|H(e^{j\Omega})\| e^{j\{\Omega n + \angle H(e^{j\Omega})\}} \end{aligned}$$

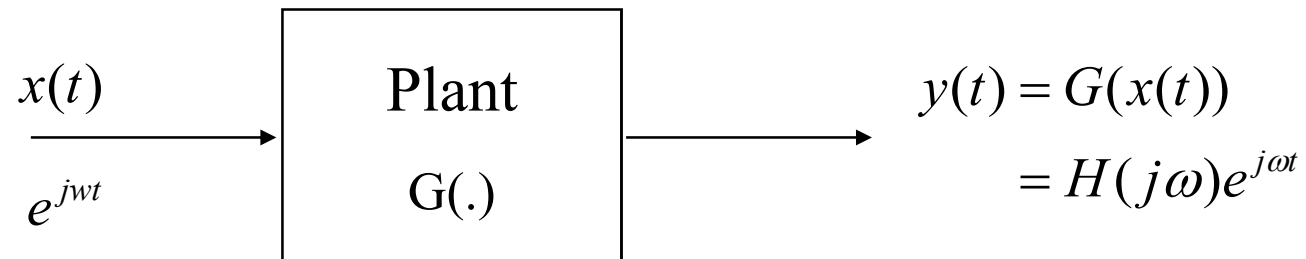
# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ 주파수응답: 입력이 연속시간 순수정현파일 때 입력 주파수에 따른 출력순수정현파신호의 크기, 위상 등의 변화

□ Input :  $x(t) = e^{j\omega t}$

□ Output :  $y(t) = G\{x(t)\} = H(j\omega)e^{j\omega t}$

$$H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-j\omega\tau} d\tau, h(t) = G(\delta(t))$$



# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ Convolution :  $y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$

□ 순수정현파 신호에 대한 Output :

$$\begin{aligned}y(t) &= e^{j\omega t} * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{j\omega(t-\tau)} h(\tau) d\tau \\ &= e^{j\omega t} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-j\omega\tau} h(\tau) d\tau \\ &= H(j\omega)e^{j\omega t}\end{aligned}$$

□ 순수정현파 신호에 대한 주파수 응답 :

$$H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-j\omega\tau} d\tau, h(t) = G(\delta(t))$$

# 순수정현파신호에 대한 주파수응답

□ 순수정현파 신호에 대한 주파수 응답 :

$$H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-j\omega\tau} d\tau = \|H(j\omega)\|e^{j\angle H(j\omega)},$$
$$h(t) = G(\delta(t))$$

□ **Magnitude Response :**  $\|H(j\omega)\| = \sqrt{[\text{Re}\{H(j\omega)\}]^2 + [\text{Im}\{H(j\omega)\}]^2}$

□ **Phase Response :**  $\angle H(j\omega) = \tan^{-1}(\text{Im}\{H(j\omega)\} / \text{Re}\{H(j\omega)\})$

□ 순수정현파 신호에 대한 **Output :**

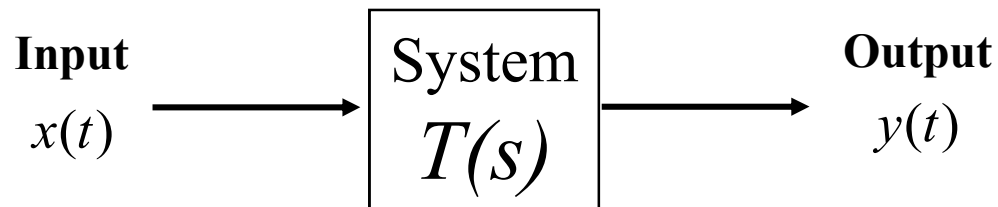
$$y(t) = e^{j\omega t} * h(t) = H(j\omega)e^{j\omega t} = \|H(j\omega)\|e^{j\angle H(j\omega)}e^{j\omega t}$$
$$= \|H(j\omega)\|e^{j\{\omega t + \angle H(j\omega)\}}$$



# Transfer Function와 주파수 응답

- 주파수 응답 :  $H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-j\omega\tau} d\tau, h(t) = G(\delta(t))$
- Transfer function :  $T(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$
- Impulse response 의 라플라스변환 :  $Y(s) = H(s) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-s\tau} d\tau$   
 $= T(s)X(s) = T(s), X(s) = 1$

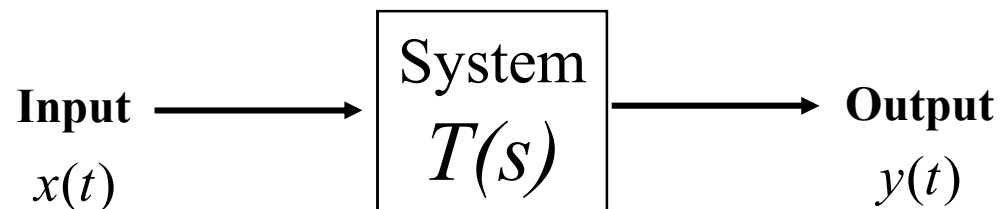
$$\Rightarrow \boxed{H(s) = T(s)}$$



# Transfer Function와 주파수 응답

$$H(s) = T(s)$$

- 주파수 응답을 전달함수로 부터 라플라스 변수  $s$  대신  $j\omega$  를 대입하여 구함.
- 주파수 응답:  $H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-j\omega\tau} d\tau = H(s)|_{s=j\omega} = T(s)|_{s=j\omega}$

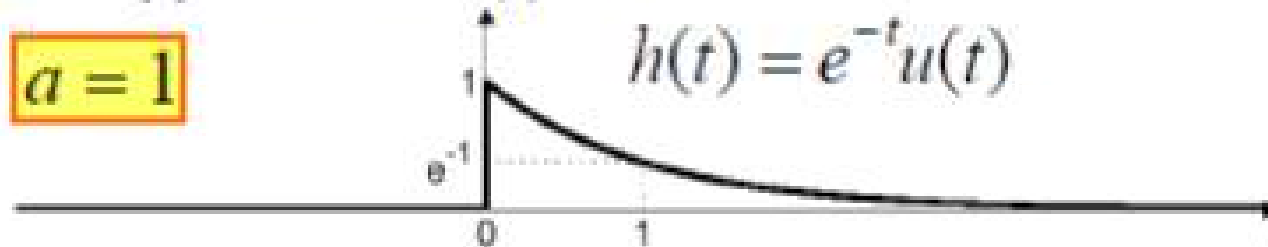


## 주파수 응답 예제

$$h(t) = e^{-at} u(t) \Leftrightarrow H(j\omega) = \frac{1}{a + j\omega}$$

- Suppose that  $h(t)$  is:

$$a = 1$$



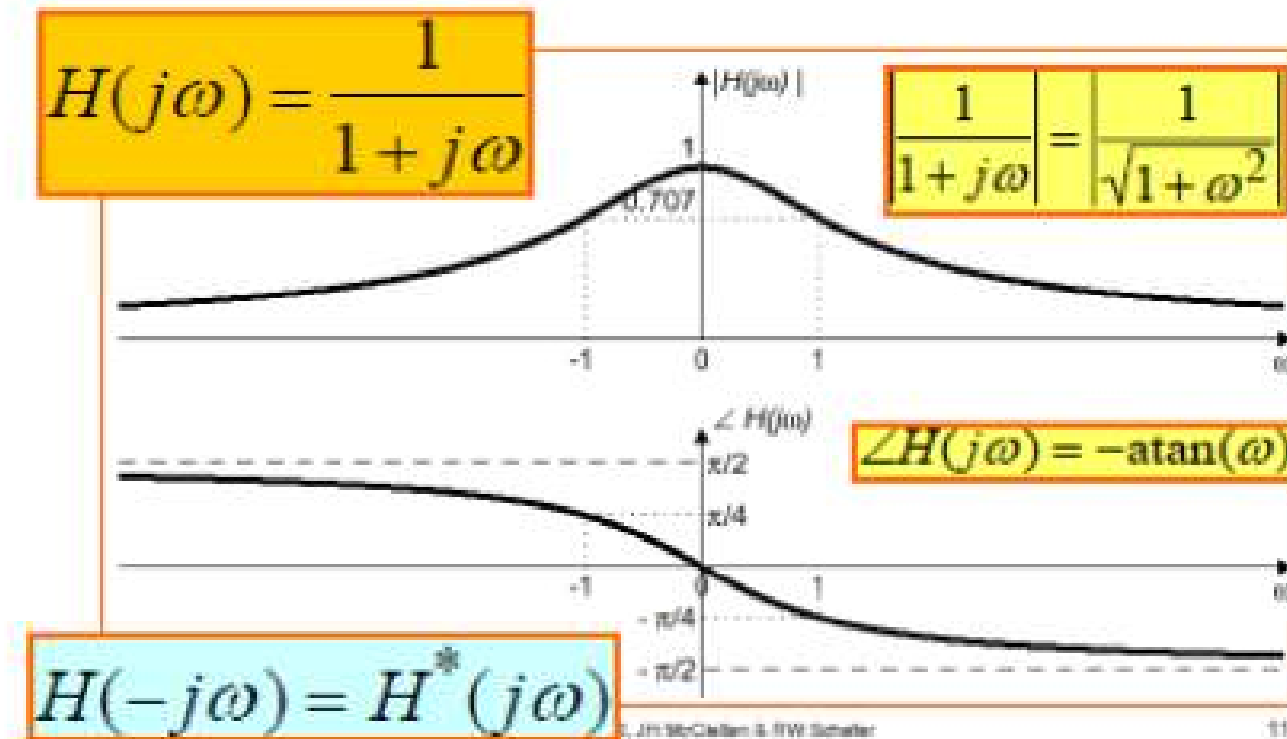
$$H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-at} u(t) e^{-j\omega t} dt = \int_0^{\infty} e^{-(a+j\omega)t} dt$$

$$a > 0$$

$$H(j\omega) = \frac{e^{-(a+j\omega)t}}{-(a+j\omega)} \Big|_0^{\infty} = \frac{e^{-at} e^{-j\omega t}}{-(a+j\omega)} \Big|_0^{\infty} = \frac{1}{a+j\omega}$$

# 주파수 응답 예제

## Magnitude and Phase Plots



## 주파수 응답 예제

### Cosine Input

$$x(t) = A \cos(\omega_0 t + \phi) = \frac{A}{2} e^{j\phi} e^{j\omega_0 t} + \frac{A}{2} e^{-j\phi} e^{-j\omega_0 t}$$

$$y(t) = H(j\omega_0) \frac{A}{2} e^{j\phi} e^{j\omega_0 t} + H(-j\omega_0) \frac{A}{2} e^{-j\phi} e^{-j\omega_0 t}$$

$$\text{Since } H(-j\omega_0) = H^*(j\omega_0)$$

$$y(t) = A |H(j\omega_0)| \cos(\omega_0 t + \phi + \angle H(j\omega_0))$$