

第四次作业

2024 年 10 月 23 日

1. 求下列微分方程描述的系统单位冲激响应 $h(t)$ 和单位阶跃响应 $c(t)$, 方法不限, 要求写出详细步骤和解释。(20 分, 第一小题 6 分, 后面两小题各 7 分)

$$(1) \frac{d}{dt}y(t) + 3y(t) = 2\frac{d}{dt}x(t)$$

$$(2) \frac{d^2}{dt^2}y(t) + \frac{d}{dt}y(t) + y(t) = \frac{d}{dt}x(t) + x(t)$$

$$(3) \frac{d}{dt}y(t) + 2y(t) = \frac{d^2}{dt^2}x(t) + 3\frac{d}{dt}x(t) + 3x(t)$$

角注: $h(t)$ 与 $c(t)$ 定义为零状态条件下, $S(t)$ 与 $U(t)$ 激励系统得到的输出

$$(1) y'(t) + 3y(t) = 2x'(t)$$

法一: 复频域法:

$$\text{拉氏变换: } sY(s) + 3Y(s) = 2sX(s), \text{ 故 } G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{2s}{s+3}$$

$$\textcircled{1} S(t) \text{ 作用下, } X(s) = \mathcal{L}[S(t)] = 1, Y(s) = G(s)X(s) = \frac{2s}{s+3} = 2 - 6\frac{1}{s+3}$$

$$\text{从而 } h(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = 2\delta(t) - 6e^{-3t}, t \geq 0$$

$$\textcircled{2} U(t) \text{ 作用下, 由于 } U(t) = \int_0^t S(\tau) d\tau \text{ 以及 LTI 系统的线性特性, } c(t) = \int_0^t h(\tau) d\tau. \quad \textcircled{1}$$

$$c(t) = \int_0^t [2s(\tau) - 6e^{-3\tau}] d\tau = 2 - 6 \int_0^t e^{-3\tau} d\tau = 2 + 2e^{-3t} - 2 = 2e^{-3t}, t \geq 0$$

法二: 步频域法.

注意对 $S(t)$ 的积分不能直接去掉

在系统稳定前提下
 $H(w) = H(s)|_{s=jw}$

$$\text{傅氏变换: } j\omega Y(w) + 3Y(w) = 2j\omega X(w) \text{ 故 } H(w) = 2 - 6 \frac{1}{j\omega + 3}$$

$$\textcircled{1} S(t) \text{ 作用下, } X(w) = \mathcal{F}[S(t)] = 1, Y(w) = 2 - 6 \frac{1}{j\omega + 3}, \text{ 由 } e^{-at} u(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{j\omega + a} \text{ 都需要} \\ \text{知此时 } h(t) = \mathcal{F}^{-1}[Y(w)] = 2\delta(t) - 6e^{-3t}u(t) \text{ 记忆}$$

$$\textcircled{2} U(t) \text{ 作用下, } Y(w) = G(w)X(w) = [2 - 6 \frac{1}{j\omega + 3}] [\frac{1}{j\omega} + \pi \delta(w)] = \frac{2j\omega + 6}{j\omega + 3} \cdot \frac{1}{j\omega} = \frac{2}{j\omega + 3} \\ \text{从而 } c(t) = \mathcal{F}^{-1}[Y(w)] = 2e^{-3t}U(t)$$

$$(2) y'(t) + y''(t) + y(t) = x'(t) + x(t)$$

$$\text{拉氏变换: } s^2 Y(s) + sY(s) + Y(s) = sX(s) + X(s) \Rightarrow G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s+1}{s^2+s+1}$$

$$\textcircled{1} S(t) \text{ 作用下, } X(s) = \mathcal{L}[S(t)] = 1, Y(s) = G(s)X(s) = \frac{s+1}{s^2+s+1} = \frac{s+\frac{1}{2} + (\frac{\sqrt{3}}{2} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2})}{(s+\frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2} = \frac{s+\frac{1}{2}}{(s+\frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2} + \frac{\frac{\sqrt{3}}{2}}{(s+\frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2}$$

$$\text{由于 } \sin \omega t \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}, \cos \omega t \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{s}{s^2 + \omega^2}, \text{ 故 } h(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = e^{-\frac{1}{2}t} \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}t) + \frac{\sqrt{3}}{2} e^{-\frac{1}{2}t} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}t), t \geq 0$$

$$\textcircled{2} U(t) \text{ 作用下, 由 } \textcircled{1} \text{ 得: } c(t) = \int_0^t h(\tau) d\tau = \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\tau} \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) d\tau + \frac{\sqrt{3}}{2} \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\tau} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) d\tau$$

$$\text{计算上式. 令 } A = \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\tau} \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) d\tau, B = \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\tau} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) d\tau, c(t) = A + \frac{\sqrt{3}}{2} B$$

$$\text{分部积分. } A = -2 \int_0^t \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) de^{-\frac{1}{2}\tau} = -2 - 2 \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau} - \frac{\sqrt{3}}{2} \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\tau} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) d\tau$$

$$= -2 - 2 \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau} + 2\sqrt{3} \left[e^{-\frac{1}{2}\tau} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) - \frac{\sqrt{3}}{2} A \right] \text{ B}$$

$$\Rightarrow A = \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau} + \frac{\sqrt{3}}{2} e^{-\frac{1}{2}\tau} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau)$$

$$\text{故 } c(t) = A + \frac{\sqrt{3}}{2} B = A - \frac{A - 2 + 2 \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau}}{3} = -\frac{1}{3} \cos(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau} + \frac{\sqrt{3}}{3} \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}\tau) e^{-\frac{1}{2}\tau}, t \geq 0$$

$$L\{y(t)\} + 2Y(t) = X''(t) + 3X'(t) + 3X(t)$$

$$\text{拉氏变换: } sY(s) + 2Y(s) = s^2X(s) + 3sX(s) + 3X(s)$$

$$\Rightarrow G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s^2 + 3s + 3}{s+2} = \frac{(s+2)(s+1)+1}{s+2} = s+1 + \frac{1}{s+2}$$

$$\textcircled{1} \quad \delta(t) \text{ 作用下, } Y(s) = G(s) \mathcal{L}[\delta(t)] = s+1 + \frac{1}{s+2}$$

$$h(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = \delta(t) + \delta(t) + e^{-2t} \quad t \geq 0$$

$$\textcircled{2} \quad u(t) \text{ 作用下, 由 } \textcircled{1} \text{ 得: } c(t) = \int_0^t h(\tau) d\tau = \delta(t) + 1 + \int_0^t e^{-2\tau} d\tau = \delta(t) + \frac{3}{2} - \frac{1}{2}e^{-2t} \quad t \geq 0 \quad \checkmark$$

2. 用计算机对测量的离散数据 $x(n)$ 进行平均处理, 当收到一个测量数据后, 计算机就把这一次输入数据与前三次输入数据进行平均, 要求使用时域分析、频域分析这两种方法, 求解这一运算过程的频率响应 $H(\Omega)$, 注意每种方法都要写出详细步骤和对应的解释。

(20 分, 每个方法各 10 分)

提示: 前三次数据意味着 $x(n-1)$ 、 $x(n-2)$ 和 $x(n-3)$, 四个数据平均后得到输出 $y(n)$ 。

时域分析法令 $x(n) = e^{j\Omega n}$ 可求 $y(n)$; 频域分析法通过对系统差分方程求 Z 变换的方式,

代入 $z = e^{j\Omega}$ 得到频率响应。

$$DTFT \quad X(\Omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{-jn\Omega}$$

$$\text{当 } x(t) = e^{j\omega t} \text{ 时, } H(\omega) = \frac{y(t)}{x(t)}$$

$$H(\Omega) = DTFT[h(n)] = \frac{Y(n)}{X(n)} = H(z)|_{z=e^{j\Omega}}$$

$$\text{当 } x(n) = e^{jn\Omega} \text{ 时, } H(\Omega) = \frac{y(n)}{x(n)}$$

解题意为 输入 $x(n)$, 输出 $y(n) = \frac{1}{4}[x(n) + x(n-1) + x(n-2) + x(n-3)]$

(1) 时域法: 由于 $H(n)$ 为系统的性质, 与输入的具体形式无关

假设输入 $x(n) = e^{jn\Omega}$

$$y(n) = h(n) * x(n) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h(k) e^{jn(n-k)} = \left[\sum_{k=-\infty}^{+\infty} h(k) e^{-jk\Omega} \right] e^{jn\Omega} = H(n) e^{jn\Omega} = H(n) x(n)$$

$$\text{从而 } H(n) = \frac{y(n)}{x(n)} = \frac{x(n) + x(n-1) + x(n-2) + x(n-3)}{4x(n)} = \frac{1 + e^{-j\Omega} + e^{-2j\Omega} + e^{-3j\Omega}}{4}$$

(2) 频域法: 对方程求 Z 变换, 有

$$Y(z) = \frac{1}{4} [X(z) + X(z)z^{-1} + X(z)z^{-2} + X(z)z^{-3}] = \frac{X(z)}{4}(1 + z^{-1} + z^{-2} + z^{-3}) = \frac{X(z)}{4} \frac{1 - z^{-4}}{1 - z^{-1}}$$

$$\text{代入 } z = e^{j\Omega}, \text{ 有 } H(e^{j\Omega}) = \frac{1 + e^{-j\Omega} + e^{-2j\Omega} + e^{-3j\Omega}}{4} = 0.25 \frac{1 - e^{-j4\Omega}}{1 - e^{-j\Omega}}$$

或直接对方程进行 DTFT 变换, 有 (根据 DTFT 平移性质)

$$Y(\Omega) = \frac{1}{4} X(\Omega) [1 + e^{-j\Omega} + e^{-2j\Omega} + e^{-3j\Omega}] = \frac{X(\Omega)}{4} \frac{1 - e^{-j4\Omega}}{1 - e^{-j\Omega}}$$

也能得到同样的结果

$$\text{可化简为 } H(\Omega) = \frac{1 + e^{-j\Omega} + e^{-2j\Omega} + e^{-3j\Omega}}{4}$$

$$= e^{-j\frac{3}{2}\Omega} \cos(\Omega) + j \sin(\frac{1}{2}\Omega)$$

时域平移	$x(n - n_0)$	$e^{-j\Omega n_0} X(\Omega)$
时间翻转	$x(-n)$	$X(-\Omega)$
频域平移	$e^{j\Omega_0 n} x(n)$	$X(\Omega - \Omega_0)$

3. 若系统函数 $H(\omega) = H(j\omega) = \frac{1}{j\omega + 1}$, 激励为周期信号 $x(t) = \sin t + \sin(3t)$, 要求回答

以下问题。(20分, 每小题5分)

(1) 求出响应 $y(t)$;

(2) 分别画出 $x(t)$ 、 $y(t)$ 的波形;

(3) 写出信号无失真传输需要满足的条件(时域条件和频域条件);

(4) 讨论信号经该系统传输是否引起失真。

$$\begin{aligned} 1 &\xrightarrow{j\omega+1} 2\pi\delta(\omega) \\ U(t) &\xrightarrow{j\omega+1} \frac{1}{j\omega+1} + \pi\delta(\omega) \\ e^{-at}U(t) &\xrightarrow{j\omega+1} \frac{1}{j\omega+a} \end{aligned}$$

解: (1) $e^{-j\omega_0 t} \xrightarrow{j\omega+1} 2\pi\delta(\omega+\omega_0)$, $e^{j\omega_0 t} \xrightarrow{j\omega+1} 2\pi\delta(\omega-\omega_0)$, 从而 $\sin(\omega_0 t) \xrightarrow{j\omega+1} \frac{1}{j} [\pi\delta(\omega+\omega_0) - \pi\delta(\omega-\omega_0)]$
由 $x(t) = \sin t + \sin(3t)$ $\Rightarrow j\pi[\delta(\omega+1) - \delta(\omega-1) + \delta(\omega+3) - \delta(\omega-3)]$

$$Y(\omega) = H(\omega)X(\omega) = j\pi \frac{1}{j\omega+1} [\delta(\omega+1) - \delta(\omega-1) + \delta(\omega+3) - \delta(\omega-3)]$$

$$= j\pi \left[\frac{\delta(\omega+1)}{1-j} - \frac{\delta(\omega-1)}{1+j} + \frac{\delta(\omega+3)}{1-3j} - \frac{\delta(\omega-3)}{1+3j} \right]$$

利用 $e^{-j\omega_0 t} \xrightarrow{j\omega+1} 2\pi\delta(\omega+\omega_0)$

$$Y(t) = \mathcal{F}_t^{-1}[Y(\omega)] = \frac{j}{2} \left[\frac{e^{-jt}}{1-j} - \frac{e^{jt}}{1+j} + \frac{e^{-3jt}}{1-3j} - \frac{e^{3jt}}{1+3j} \right]$$

$$= \frac{j-1}{4} e^{-jt} - \frac{j+1}{4} e^{jt} + \frac{j-3}{20} e^{-3jt} - \frac{j+3}{20} e^{3jt}$$

$$= \frac{j-1}{4} (\cos t - j \sin t) - \frac{j+1}{4} (\cos t + j \sin t) + \frac{j-3}{20} (\cos 3t - j \sin 3t) - \frac{j+3}{20} (\cos 3t + j \sin 3t)$$

$$= -\frac{1}{2} \cos t + \frac{1}{2} \sin t - \frac{3}{10} \cos 3t + \frac{1}{10} \sin 3t$$

$$= \frac{\sqrt{2}}{2} \left[\frac{\sqrt{2}}{2} \sin t - \frac{\sqrt{2}}{2} \cos t \right] + \frac{\sqrt{10}}{10} \left[\sin 3t \frac{\sqrt{10}}{10} - \cos 3t \frac{3\sqrt{10}}{10} \right]$$

$$= \frac{\sqrt{2}}{2} \sin(t - 45^\circ) + \frac{\sqrt{10}}{10} \sin(3t - \theta) \quad \text{其中 } \theta = \arccos \frac{\sqrt{10}}{10} \approx 71.565^\circ$$

$$\approx \frac{\sqrt{2}}{2} \sin(t - 45^\circ) + \frac{\sqrt{10}}{10} \sin(3t - 71.565^\circ)$$

$1+j\omega \xrightarrow{j\omega+1} \frac{1}{j\omega+1}, \theta = \arctan \omega$

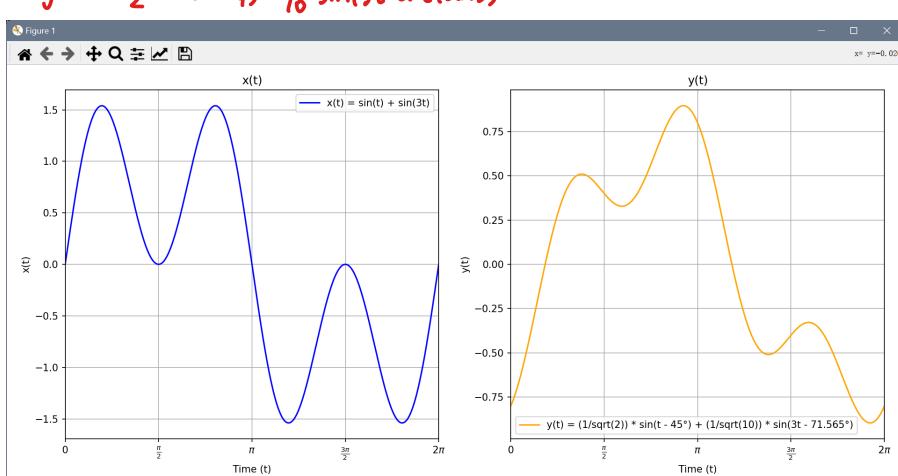
法二. 用“系统的视角看这一题. 由 $H(\omega) = \frac{1}{j\omega+1}$ 知 $|H(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1+\omega^2}}$, $\angle H(\omega) = -\arctan \omega$

对于 $\sin t$, $\omega=1$, $|H(\omega)| = \frac{\sqrt{2}}{2}$, $\angle H(\omega) = -\arctan 1 = -\frac{\pi}{4}$

对于 $\sin 3t$, $\omega=3$, $|H(\omega)| = \frac{\sqrt{10}}{10}$, $\angle H(\omega) = -\arctan 3$

$$\Rightarrow Y(t) = \frac{\sqrt{2}}{2} \sin(t - 45^\circ) + \frac{\sqrt{10}}{10} \sin(3t - \arctan 3)$$

(2)



(3) 无失真传输的 ① 时域条件 $y(t) = Kx(t - t_0)$

② 频域条件 $H(\omega) = Ke^{-j\omega t_0}$,

$$|H(\omega)| = K, \varphi_h(\omega) = -\omega t_0$$

(4) 由图可知, 信号 $y(t)$ 与 $x(t)$ 不满足无失真传输的条件

引起了失真

4. 已知理想低通的系统函数表示式为

$$H(\omega) = \begin{cases} 1 & (|\omega| < \frac{2\pi}{T}) \\ 0 & (|\omega| > \frac{2\pi}{T}) \end{cases}$$

而激励信号的傅里叶变换式为

$$X(\omega) = \tau \text{Sa}\left(\frac{\omega T}{2}\right)$$

求响应的时间函数表示式 $y(t)$ 。(20分)

提示：利用时域卷积定理，所得结果包含取样函数的积分形式，可用正弦积分函数表示。

$$\text{Sa}(x) \text{ 偶函数}, \int_{-\infty}^0 \text{Sa}(x) dx = \frac{\pi}{2}$$

$$\text{Si}(y) = \int_0^y \frac{\sin x}{x} dx = \int_0^y \text{Sa}(x) dx$$

奇函数

定积分换元 ① 换变量
② 换微分
③ 换上下限

解：已知 $g(t) = \begin{cases} 1 & |t| < \frac{T}{2} \\ 0 & |t| > \frac{T}{2} \end{cases}$, $G(t) = \mathcal{F}_1[g(t)] = E[\text{Sa}(\frac{\omega t}{2})]$, $\mathcal{F}_1[\text{Sa}(t)] = \begin{cases} \frac{\pi}{2} |\omega| & |\omega| < 1 \\ 0 & |\omega| > 1 \end{cases}$

故 $h(\omega) = \mathcal{F}_1^{-1}[H(\omega)] = \frac{2}{T} \text{Sa}(\frac{2\pi}{T} \omega)$, $x(t) = \mathcal{F}_1^{-1}[X(\omega)] = \begin{cases} 1 & |t| < \frac{T}{2} \\ 0 & |t| > \frac{T}{2} \end{cases} = u(t + \frac{T}{2}) - u(t - \frac{T}{2})$

需要求 $y(t)$ ，已有 $Y(\omega) = \mathcal{F}_1[y(t)] = H(\omega)x(\omega)$ 知

$$y(t) = h(t) * x(t) = \int_{-\infty}^t h(\omega) d\omega * \frac{d}{dt} x(t) = \frac{2}{T} \int_{-\infty}^t \text{Sa}(\frac{2\pi}{T} \xi) d\xi * [\delta(t + \frac{T}{2}) - \delta(t - \frac{T}{2})]$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^t \text{Sa}(\frac{2\pi}{T} \xi) d(\frac{2\pi}{T} \xi) * [\delta(t + \frac{T}{2}) - \delta(t - \frac{T}{2})] = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\frac{2\pi t}{T}} \text{Sa}(\xi) d\xi * [\delta(t + \frac{T}{2}) - \delta(t - \frac{T}{2})]$$

$$= \left[\frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \text{Si}(\frac{2\pi t}{T}) \right] * [\delta(t + \frac{T}{2}) - \delta(t - \frac{T}{2})] = \frac{1}{\pi} \left[\text{Si}(\frac{2\pi t}{T} + \pi) - \text{Si}(\frac{2\pi t}{T} - \pi) \right] \quad \begin{matrix} \int_{-\infty}^0 \text{Sa}(\xi) d\xi + \int_0^{\frac{2\pi t}{T}} \text{Sa}(\xi) d\xi \\ = \frac{\pi}{2} + \text{Si}(\frac{2\pi t}{T}) \end{matrix}$$

5. 求解以下关于滤波器的问题，注意区分模拟和数字角频率。(20分，每小题10分)

(1) 巴特沃思低通滤波器的频域指标为：当 $\omega_1 = 1000 \text{ rad/s}$ 时，衰减不大于 3dB；当 $\omega_2 = 5000 \text{ rad/s}$ 时，衰减至少为 20dB。求此滤波器的实际系统传递函数 $H(s)$ 。

解：由题可知 $\omega_p = 1000 \text{ rad/s}$ 时 $\alpha_p = 3 \text{ dB}$, $\omega_s = 5000 \text{ rad/s}$ 时 $\alpha_s = 20 \text{ dB}$ ，代入公式

$$n \geq \frac{\lg \sqrt{10^{0.1\alpha_s} - 1}}{\lg \left(\frac{\omega_s}{\omega_p} \right)} = \frac{\lg \sqrt{10^2 - 1}}{\lg 5} \approx 14.28, \text{ 取 } n=2, \text{ 查表得巴特沃思多项式 } s^2 + \sqrt{2}s + 1$$

$$H(s) = \frac{1}{s^2 + \sqrt{2}s + 1}, \text{ 又 } \exists -1 \leq s = \bar{s}w_c = 10^3 \bar{s}, \text{ 代入得 } H(s) = \frac{10^6}{s^2 + \sqrt{2} \times 10^3 s + 10^6}$$

(2) 要求利用巴特沃思滤波特性，通过模拟滤波器设计数字滤波器，考虑 $T = 1 \text{ s}$ ，给定

指标：-3 dB 截止角频率 $\Omega_c = 0.5\pi \text{ rad}$ ，通带内 $\Omega_p = 0.4\pi \text{ rad}$ 处起伏不超过-1 dB，阻

$s = \frac{2}{T} \frac{z-1}{z+1}$ 带内 $\Omega_s = 0.8\pi \text{ rad}$ 处衰减不大于-20dB。如用 冲激响应不变法，最少需要多少阶？如用 双线性变换法，最少需要多少阶？

$$\Omega_p = 0.4\pi \text{ rad}, \alpha_p = 1 \text{ dB}, \Omega_c = 0.5\pi \text{ rad}, \alpha_c = 3 \text{ dB}, \Omega_s = 0.8\pi \text{ rad}. \alpha_s = 20 \text{ dB}$$

$$w_p = \frac{\Omega_p}{T} = 0.4\pi \text{ rad/s}, w_c = \frac{\Omega_c}{T} = 0.5\pi \text{ rad/s}, w_s = \frac{\Omega_s}{T} = 0.8\pi \text{ rad/s}$$

$$n \geq \frac{\lg \sqrt{10^{0.1\alpha_s} - 1}}{\lg \frac{w_s}{w_p}} = \frac{\lg \sqrt{10^2 - 1}}{\lg \frac{0.8}{0.4}} = 4.89$$

$$\text{考虑在 } w_p = 0.4\pi \text{ rad/s 时 } \alpha_p \leq 1 \text{ dB} \Rightarrow 10 \lg \frac{1}{\sqrt{1 + (\frac{w_p}{w_c})^2}} \leq 1 \Rightarrow 10 \lg \sqrt{1 + (\frac{w_p}{w_c})^2} \leq 1$$

$$\text{解得 } n \geq 3.03 \Rightarrow \text{用冲激响应法最少要5阶}$$

② 双线性变换法

$$w_p = \frac{2}{T} \tan \frac{\Omega_p}{2} = 1.453 \text{ rad/s}, w_c = \frac{2}{T} \tan \frac{\Omega_c}{2} = 2 \text{ rad/s}, w_s = \frac{2}{T} \tan \frac{\Omega_s}{2} = 6.155 \text{ rad/s}$$

$$n \geq \frac{\lg \sqrt{10^{0.1\alpha_s} - 1}}{\lg \frac{w_s}{w_p}} = \frac{\lg \sqrt{10^2 - 1}}{\lg \frac{6.155}{1.453}} = 2.044$$

$$\text{考虑在 } w_p = 1.453 \text{ rad/s 时 } \alpha_p \leq 1 \text{ dB} \Rightarrow 10 \lg \frac{1}{\sqrt{1 + (\frac{w_p}{w_c})^2}} \leq 1 \Rightarrow 10 \lg \sqrt{1 + (\frac{w_p}{w_c})^2} \leq 1$$

$$\text{解得 } n \geq 2.115 \Rightarrow \text{双线性法为3阶}$$

