

1.6 (a) 不是 如 $n=2$ 时.

$y[2] = x[2]x[0]$ 输出还取决于 $n=0$ 输出

$$\begin{aligned} \text{(b)} \quad y[n] &= A \delta[n] A \delta[n-2], \\ &= A^2 \delta[n] \cdot \delta[n-2]. \end{aligned}$$

(c) 是可逆的, 一组输入只会导致一组输出.

其逆系统为 $y[n] = \frac{1}{x[n]x[n-2]}$

1.28 (a) ① 记忆性: $y[n] = x[n-1]$. 输出取决于过去有记忆

② 时变性: i) 进入系统后时移: $y[n-n_0] = x[n-n_0]$
ii) 时移后时移 $x_1[n] = x[n-n_0]$ 故, 为时变的.
 $y_1[n] = x_1[n] = x[n-n_0] \neq x_0[n-n_0]$

③ 线性.

设 $x_1[n] \rightarrow y_1[n] = x_1[n]$ $x_2[n] \rightarrow y_2[n] = x_2[n]$

令 $x_3[n] = ax_1[n] + bx_2[n]$ $x_3[n] \rightarrow y_3[n] = ax_1[n] + bx_2[n]$ 即 $y_3[n] = ay_1[n] + by_2[n]$ 为线性

④ 因果性. $y[n] = x[n]$ 输出还取决于未来. 非因果.

⑤ 稳定性. 记 $|x[n]| < M$ $|x[-n]| < M$ 显然

到底在证什么. $h[n]$ 稳定 or $x[n]$ 稳定 故系统稳定.
系统稳定不会由输入决定. 但至少要求 $x[n]$ 有界 (为稳态), 然后反证.

(c) ① 记忆性. $y[n] = nx[n]$ 输出只取决于当前, 无记忆

② 时不变性 1). 先时变: $x_1[n] = x[n-n_0]$ $y_1[n] = nx_1[n-n_0]$

2) 先进入系统 $y[n-n_0] = (n-n_0)x[n-n_0]$ $x[n-n_0]$

结果不同, 故用变量的

③ 线性 设 $x_1[n] \rightarrow y_1[n] = n x_1[n]$, $x_2[n] \rightarrow y_2[n] = n x_2[n]$
设 $x_3[n] = a x_1[n] + b x_2[n] \rightarrow y_3[n] = a n x_1[n] + b n x_2[n]$
 $= a y_1[n] + b y_2[n]$ 为线性.

④ 因果. $y[n] = n x[n]$ 只取当前输入, 故是因果的

⑤ 稳定 对 $|x[n]| < M$. $n \rightarrow \infty$ 时 $\lim_{n \rightarrow \infty} n x[n] = \infty$ ✓
故不是稳定的 写不出有界. 输出不稳定性

(c) $y[n] = x[n] u[n-1] + x[n+1] u[-1-n]$.

① 记忆性: 输出可取决于未来, 有记忆的, 也是非因果的.

② 时不变性. 1) 先时变: 令 $x_1[n] = x[n-n_0]$

$$y_1[n] = x_1[n] u[n-1] + x_1[n+1] u[-1-n].$$
$$= x[n-n_0] u[n-1] + x[n+1-n_0] u[-1-n].$$

2) 先进入系统. $y[n-n_0] = x[n-n_0] u[n-n_0-1] + x[n-n_0+1] u[-1-n+n_0]$
两者输入不同, 是时变的

③ 线性. 1) 先进入系统后线性. 记 $x_1[n] \rightarrow y_1[n] = \begin{cases} x_1[n] & (n \geq 1) \\ 0 & (n=0) \\ x_1[n+1] & (n \leq -1) \end{cases}$
 $x_2[n] \rightarrow y_2[n] = \begin{cases} x_2[n] & (n \geq 1) \\ 0 & (n=0) \\ x_2[n+1] & (n \leq -1) \end{cases}$

2) 先线性后进入系统. 记 $x_3[n] = a x_1[n] + b x_2[n]$

$$x_3[n] \rightarrow y_3[n] = \begin{cases} a x_1[n] + b x_2[n] & (n \geq 1) \\ 0 & (n=0) \\ a x_1[n+1] + b x_2[n+1] & (n \leq -1) \end{cases} = a y_1[n] + b y_2[n]$$

为线性的

(9). $y[n] = x[4n+1]$.

① 记忆. $y[n]$ 不一定取决于此刻的输入.

② 时不变性.

1) 先时变 $x_1[n] = x[n-n_0]$

$\therefore y[n] = x_1[4n+1] = x[4n+1-n_0]$.

2) 先进入系统 $y[n-n_0] = x[4(n-n_0)+1] \neq y_1[n]$ 为时变的.

③ 线性 若 $y_1[n] = x_1[4n+1]$ $y_2[n] = x_2[4n+1]$

记 $x_3[n] = ax_1[n] + bx_2[n]$

$y_3[n] = x_3[4n+1] = ax_1[4n+1] + bx_2[4n+1]$.

$\therefore ay_1[n] + by_2[n] = ax_1[4n+1] + bx_2[4n+1] = y_3[n]$ 是线性的

④ 因果性: $\therefore y[n] = x[5]$ 有输出又取决于未来 非因果的.

⑤ 稳定: 对 $|x[n]| < M$ $|x[4n+1]| < M$ 恒成立.

是稳定的.

是一个差分方程 146 有意思.

146 (a) $y[n] = x[n-1] - y[n-1]$
 $= (-1)^{n-1} (n \geq 1)$.

$y[n] = 0 (n < 1)$

$x[0-1] = 0$

$x[-1] = 1$

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

$y[1] + y[0] = 1$

146 领了个什么反馈

(b) $y[n] = \frac{1+(-1)^{n-1}}{2} (n \geq 1)$

$y[n] = 0 (n < 1)$

$\delta[n]$ 时延 (微分) $\rightarrow y$

$\delta[n] + \delta[n-1]$

(i) 若 $x_3[n] = ax_1[n] + bx_2[n]$ $x_1[n] \rightarrow y_1[n] = n + x_1[n]$
 $+ 2x_1[n+4]$. $x_2[n] \rightarrow y_2[n] = n + x_2[n] + 2x_2[n+4]$

当输入 $x_3[n] \rightarrow y_3[n] = n + ax_1[n] + bx_2[n] + 2ax_1[n+4] + 2bx_2[n+4]$

1.46 反馈为一个差分方程反馈

$$x[n] * \delta[n-1]$$

有 $y[n] = -y[n-1] + x[n-1]$

$$\sum \delta[n-1] e^{j\omega n} = e^{j\omega}$$

$\therefore y[n] + y[n-1] = x[n-1]$

当 $x[n] = u[n]$ $x[n-1] =$



↓ 变换域.

$$\mathcal{F}\{x[n]\} = \mathcal{F}\{u[n]\} = \frac{1}{1-e^{-j\omega}} + \sum_{-\infty}^{\infty} \delta[\omega - 2k\pi]$$

$$Y(e^{j\omega}) (1 + e^{-j\omega}) = e^{-j\omega} \left\{ \frac{1}{1-e^{-j\omega}} + \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta[\omega - 2k\pi] \right\}$$

$$Y(e^{j\omega}) = \frac{e^{-j\omega}}{(1+e^{-j\omega})(1-e^{-j\omega})} + \sum_{-\infty}^{+\infty} e^{-j(2k\pi)}$$

$$= \frac{1}{2} \left[\frac{1}{1-e^{-j\omega}} - \frac{1}{1+e^{-j\omega}} \right] + 0$$

$$y[n] = \frac{1}{2} (1 - (-1)^n) u[n]$$

可以不用讨论

第一章给下了如此恶心的题.

≠ $an + a x_1[n] + 2a x_1[n+4] + 2b x_2[n+4]$ 故不是线性 + bn

但 $an + bn - n = (a+b-1)n$ 为线性 增量是一个

故 $y[n] = n + x[n] + 2x[n+4]$ 为增量线性系统

令 $x_0[n] = 0$ $y_0[n] = n$ 增线. y 的差 - 差的 y 是个线性函数.

线性 $\mathcal{L}\{x[n]\} = x[n] + 2x[n+4]$ $y_0[n] = n$ $y_0[n] = n$

(ii) 记 $x_1[n] \rightarrow y_1[n] = \begin{cases} n/2 & (n \text{ 偶}) \\ (n-1)/2 + \sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x_1[k] & (n \text{ 奇}) \end{cases}$

$x_2[n] \rightarrow y_2[n]$ 表达相似

记 $x_3[n] = a x_1[n] + b x_2[n]$

$x_3[n] \rightarrow y_3[n] = \begin{cases} n/2 & n \text{ 偶} \\ (n-1)/2 + a \sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x_1[k] + b \sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x_2[k] & n \text{ 奇} \end{cases}$

增量 $S = a y_1[n] + b y_2[n] - y_3[n]$
 $= \begin{cases} \frac{n}{2} (a+b-1) & n \text{ 偶} \\ \frac{n-1}{2} (a+b-1) & n \text{ 奇} \end{cases}$

无论 n 偶或奇数 均是线性的增量

令 $x_0[n] = 0$ 可得 $y_0[n] = \begin{cases} n/2 & n \text{ 偶} \\ (n-1)/2 & n \text{ 奇} \end{cases}$

线性系统 $\mathcal{L}\{x[n]\} = \sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x[k]$

$x(t) \rightarrow \left[\sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x[k] \right] \xrightarrow{y_0[n]} \oplus \rightarrow y[n] = \begin{cases} n/2 & (n \text{ 偶}) \\ \frac{n-1}{2} + \sum_{k=-\infty}^{(n-1)/2} x[k] & (n \text{ 奇}) \end{cases}$

(iii) 设 $x_1[n]$ 使 $x_1[0] \geq 0$ 设 $x_2[0] < 0$

则 $x[n] = x_1[n] + x_2[n]$ 中 $x_2[0]$ 很难确定正负。
不满足可加性 故不是增量线性的

$$(iv) y(t) = \frac{d}{dt} t x(t) = t x'(t) + x(t)$$

设 $x_1(t) \rightarrow y_1(t)$, $x_2(t) \rightarrow y_2(t)$

$$\text{若 } x_3(t) = a x_1(t) + b x_2(t) \rightarrow y_3(t) = a \frac{d}{dt} t x_1(t) + b \frac{d}{dt} t x_2(t) \\ = a y_1(t) + b y_2(t)$$

该系统是线性的, 零输入响应为 0

$$\mathcal{L}\{x(t)\} = Y(t) = \frac{d}{dt} t x(t)$$

$$x(t) \rightarrow \boxed{\frac{d}{dt} t x(t)} \rightarrow \oplus \xrightarrow{0} y(t) = t x'(t) + x(t)$$

$$(v) y[n] = x^2[n] + \{x[n] + \cos(\pi n)\}^2 \\ = 2x^2[n] + 2x[n]\cos(\pi n) + \cos^2(\pi n)$$

由于 $x^2[n]$ 存在, 该系统不是线性的。

也不满足可加性 故也非增量线性的

