16 对下列说法,判断是对或是错:

(c) 若 
$$y(t) = x(t) * h(t)$$
, 则  $y(-t) = x(-t) * h(-t)$ 

解:该命题是正确的,理由如下:

由于 
$$y(t) = x(t) * h(t)$$
, 故  $y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$ 

从前 
$$y(-t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(-t-\tau)d\tau$$

另一方面,设
$$x_1(t) = x(-t)$$
, $h_1(t) = h(-t)$ 

则 
$$x(-t)*h(-t) = x_1(t)*h_1(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1(\tau)h_1(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} x(-\tau)h(\tau-t)d\tau$$
 令  $\tau' = -\tau$ ,则

$$x(-t) * h(-t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(-\tau)h(\tau - t)d\tau = \int_{-\infty}^{-\infty} x(\tau')h(-\tau' - t)(-d\tau') = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau')h(-\tau' - t)d\tau'$$

与 
$$y(-t)$$
 对比可知,  $y(-t) = x(-t) * h(-t)$ 。

21 计算下列各对信号的卷积 y[n] = x[n] \* h[n]:

(c) 
$$x[n] = (-\frac{1}{2})^n u[n-4], \ h[n] = 4^n u[2-n]$$

解:这题直接按卷积公式计算,大部分是计算错误。

$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k] \cdot h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k u[k-4] \cdot 4^{n-k} u[2-n+k]$$

再进行分段讨论。由k-4>0得k>4,由2-n+k>0得k>n-2

当n-2≤4时,即n≤6时,积分区间为(4,+∞),此时

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k u[k-4] \cdot 4^{n-k} u[2-n+k]$$

$$= \sum_{k=4}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k \cdot 4^{n-k} = 4^n \sum_{k=4}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k \cdot 4^{-k} = 4^n \sum_{k=4}^{+\infty} \left(-\frac{1}{8}\right)^k = \frac{4^n}{4608}$$

当n-2>4时,即n>6时,积分区间为 $(n-2,+\infty)$ ,此时

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k u[k-4] \cdot 4^{n-k} u[2-n+k]$$

$$= \sum_{k=n-2}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k \cdot 4^{n-k} = 4^n \sum_{k=n-2}^{+\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k \cdot 4^{-k} = 4^n \sum_{k=n-2}^{+\infty} \left(-\frac{1}{8}\right)^k = \frac{512}{9} \cdot \left(-\frac{1}{2}\right)^n$$
综上所述,有

$$y[n] = \begin{cases} \frac{4^n}{4608}, n \le 6\\ \frac{512}{9} \cdot (-\frac{1}{2})^n, n > 6 \end{cases}$$

**22** 计算单位冲激响应为h(t)的 LTI 系统在给定输入为x(t)时的响应y(t),并简要地画出计算结果。

(b) 
$$x(t) = u(t) - 2u(t-2) + u(t-5)$$
,  $h(t) = e^{2t}u(1-t)$ 

解:由于x(t) = u(t) - 2u(t-2) + u(t-5),故由卷积公式可知,

$$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_{0}^{2} h(t-\tau)d\tau - \int_{2}^{5} h(t-\tau)d\tau$$
$$= \int_{0}^{2} e^{2(t-\tau)}u(1-t+\tau)d\tau - \int_{2}^{5} e^{2(t-\tau)}u(1-t+\tau)d\tau$$

由 $1-t+\tau>0$ 得 $\tau>t-1$ ,因此

当t-1≤0,即t≤1时,

$$y(t) = \int_0^2 e^{2(t-\tau)} d\tau - \int_2^5 e^{2(t-\tau)} d\tau = \frac{1}{2} (e^{2t} - 2e^{2t-4} + e^{2t-10})$$

$$y(t) = \int_{t-1}^{2} e^{2(t-\tau)} d\tau - \int_{2}^{5} e^{2(t-\tau)} d\tau = \frac{1}{2} (e^{2} - 2e^{2t-4} + e^{2t-10})$$

当 $2 < t - 1 \le 5$ ,即 $3 < t \le 6$ 时,

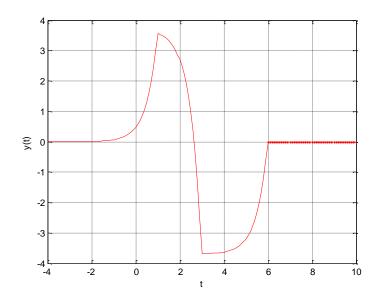
$$y(t) = -\int_{t-1}^{5} e^{2(t-\tau)} d\tau = \frac{1}{2} (-e^{2} + e^{2t-10})$$

当
$$t-1>5$$
, 即 $t>6$ 时,  $y(t)=0$ 

终上所述,有

$$y(t) = \begin{cases} \frac{1}{2} (e^{2t} - 2e^{2t-4} + e^{2t-10}), t \le 1\\ \frac{1}{2} (e^2 - 2e^{2t-4} + e^{2t-10}), 1 < t \le 3\\ \frac{1}{2} (-e^2 + e^{2t-10}), 3 < t \le 6\\ 0, t > 6 \end{cases}$$

图形如下所示

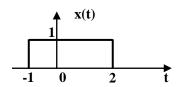


40 (a) 考虑一个 LTI 系统, 其输入和输出关系由如下方程确定

$$y(t) = \int_{-\infty}^{t} e^{-(t-\tau)} x(\tau - 2) d\tau$$

求该系统的单位冲激响应。

(b) 当输入信号如下图所示时,求系统的响应。



解: (a)由于题目中已经给出了输入输出的关系,因此,可直接由单位冲激响应的 定义求解。 $令 x(t) = \delta(t)$ ,则有

$$h(t) = \int_{-\infty}^{t} e^{-(t-\tau)} \delta(\tau - 2) d\tau$$

$$= \int_{-\infty}^{t} e^{-(t-2)} \delta(\tau - 2) d\tau (由于 \delta 函数的取样性)$$

$$= e^{-(t-2)} \int_{-\infty}^{t} \delta(\tau - 2) d\tau (由于被积变量是\tau)$$

$$= e^{-(t-2)} u(t-2)$$

(b)由图可知,x(t) = u(t+1) - u(t-2),代入输入输出方程有

$$y(t) = \int_{-\infty}^{t} e^{-(t-\tau)} (u(\tau - 1) - u(\tau - 4)) d\tau = e^{-t} \int_{-\infty}^{t} e^{\tau} (u(\tau - 1) - u(\tau - 4)) d\tau$$

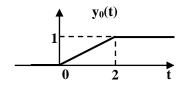
因此, 当t < 1时, y(t) = 0

当1≤
$$t$$
<4时, $y(t) = e^{-t} \int_{1}^{t} e^{\tau} d\tau = 1 - e^{1-t}$ 

当
$$t \ge 4$$
时, $y(t) = e^{-t} \int_1^4 e^{\tau} d\tau = e^{4-t} - e^{1-t}$  综上所述,有

$$y(t) = \begin{cases} 0, t < 1 \\ 1 - e^{1-t}, 1 \le t < 4 \\ e^{4-t} - e^{1-t}, t \ge 4 \end{cases}$$

47 已知单位冲激响应为 $h_0(t)$ 的某一线性时不变系统, 当输入为 $x_0(t)$ 时, 输出  $y_0(t)$ 如下图所示。



现在给出下列输入和线性时不变系统的单位冲激响应:

输入
$$x(t)$$

单位冲激响应h(t)

(f) 
$$x(t) = x'_0(t)$$
  $h(t) = h(t)$ 

$$h(t) = h(t)$$

[这里 $x_0'(t)$ 和 $h_0'(t)$ 分别为 $x_0(t)$ 和 $h_0(t)$ 的一阶导数]。

在每一种情况下,判断当输入为x(t)、系统的单位冲激响应为h(t)时,有无 足够的信息来确定输出 y(t)。如果有可能确定 y(t),请准确地画出 y(t),并 在图上标明数值。

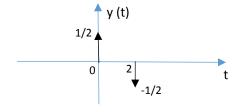
解: (f)当
$$x(t) = x'_0(t)$$
,  $h(t) = h'_0(t)$ 时,有

$$y(t) = x(t) * h(t) = x'_0(t) * h'_0(t) = [x'_0(t) * h_0(t)]' = [y'_0(t)]' = y''_0(t)$$

由  $y_0(t)$  图像可知,其可表示为  $y_0(t) = \frac{1}{2} [tu(t) - (t-2)u(t-2)]$ 。

由于单位斜坡函数 $u_{-2}(t) = tu(t)$ 的二阶导数为单位冲激响应,因此有

$$y(t) = y_0''(t) = \frac{1}{2} [\delta(t) - \delta(t-2)]$$
,图像如下所示



- 48 判断下面有关 LTI 系统的说法是对或是错,并陈述理由。
- (g) 当且仅当一个连续时间 LTI 系统的单位阶跃响应 s(t) 是绝对可积的,即

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |s(t)| \, \mathrm{d}t < \infty$$

则该系统就是稳定的。

(h) 当且仅当一个离散时间 LTI 系统的单位阶跃响应 s[n] 在 n < 0 是零,该系统就是因果的。

## 解: (g)该命题是错误的,理由如下:

单位阶跃响应 s(t) 绝对可积是系统稳定的充分非必要条件,即当 s(t) 绝对可积时,有 h(t) 绝对可积;但是 h(t) 绝对可积时, s(t) 不一定绝对可积。

例如,当  $h(t) = e^{-t}u(t)$ 时,有  $s(t) = h(t)*u(t) = (1-e^{-t})u(t)$ ,此时 h(t)绝对可积,而 s(t)不是绝对可积。因此,命题中的"当且仅当"是错误的。

## (h)该命题是正确的,理由如下:

由于  $s[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k]u[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{n} h[k]$ ,因此,若 s[n]在 n < 0 是零,则此时有 h[n] = s[n] - s[n-1] = 0,即 h[n]在 n < 0 是零,因此系统是因果的;另一方面,若系统是因果的,则 h[n]在 n < 0 是零,则  $s[n] = \sum_{k=-\infty}^{n} h[k] = 0$ ,即 s[n]在 n < 0 是零。

从而可知,s[n]在n<0为零是系统因果的充分必要条件,命题正确。