

中国科学院研究生院  
2010 年招收攻读硕士学位研究生入学统一考试试题  
科目名称：信号与系统

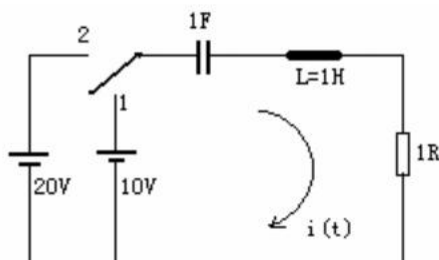
考生须知：

1. 本试卷满分为 150 分，全部考试时间总计 180 分钟。
2. 所有答案必须写在答题纸上，写在试题纸上或草稿纸上一律无效。

1. 简答题（30 分，每小题各 6 分）

- (1) 简述无失真传输的频率响应条件；
- (2) 写出  $R(\omega)$ ,  $X(\omega)$  的希尔伯特变换；
- (3) 写出周期信号  $E \cos \omega_0 t$  的自相关函数和功率谱；
- (4) 写出卷积运算： $f(t) * f(t)$ ，其中  $f(t) = u(t-1) - u(t-2)$ ，并画出结果图形；
- (5) 简述 IIR 和 FIR，并分析他们之间结构的区别。

2. (20 分) 电路图如下所示，已知在  $t = 0$  以前开关位于 "1"，此时电路已进入稳态；当  $t = 0$  时刻，开关自 "1" 转至 "2"。



- (1) 试从物理概念判断  $i(0^-)$ ,  $i'(0^-)$  和  $i(0^+)$ ,  $i'(0^+)$ ；
- (2) 写出  $t > 0$  时间内描述系统的微分方程，求  $i(t)$  的完全响应；
- (3) 写出一个方程式，可在  $-\infty < t < +\infty$  时间内描述系统，根据此式，利用  $\delta$  函数匹配法判断起始跳变，并与 (1) 问对照。

3. (20 分) 已知离散系统的差分方程为： $y(n) - \frac{1}{3}y(n-1) = x(n)$ 。

- (1) 试求系统函数  $H(z)$  和单位样值（冲激）响应  $h(n)$ ；

(2) 若系统的零状态响应为  $y(n) = 3\left\{\left(\frac{1}{2}\right)^n - \left(\frac{1}{3}\right)^n\right\}u(n)$ ，试求激励信号  $x(n)$ ；

- (3) 画出系统函数  $H(z)$  的零极点分布图和幅频响应特性；

- (4) 画出系统的结构框图。

4. (10 分) 已知系统的阶跃响应为  $g(t) = 1 - e^{-2t}$ 。

- (1) 试求网络函数  $H(s)$ ；

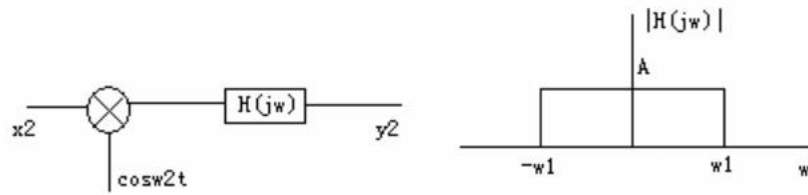
(2) 已知响应为  $y(t) = 1 - e^{-2t} - te^{-2t}$ ，试求激励信号  $x(t)$ 。

5. (20 分) 已知  $X_1(\omega) = \cos \omega$ ,  $|\omega| \leq \frac{\pi}{2}$ ;  $X_2(\omega) = X_1(\omega + \omega_0) + X_1(\omega - \omega_0)$ 。

- (1) 试求傅里叶逆变换  $x_1(t)$ ,  $x_2(t)$ ；

(2) 试求对  $x_2(t)$  进行抽样的最低抽样频率；

- (3) 如下图所示：



若  $y_2(t) = x_1(t)$ , 试求  $A$ ,  $\omega_1$ ,  $\omega_2$ 。

6. (15 分) 某系统的单位样值响应为  $h(n) = a^n u(n)$ , 其中  $0 < a < 1$ 。若激励信号为  $x(n) = u(n) - u(n - N)$ , 试利用 Z 变换法求响应  $y(n)$ 。

7. (20 分) 已知理想低通滤波器的网络函数为  $H(j\omega) = e^{j\omega t_o}$ ,  $|\omega| < \omega_o$ 。

(1) 试求  $h(t)$ ;

(2) 若输入为  $\frac{\sin \omega_1 t}{\omega_1 t}$ , 试求输出信号。

8. (15 分) 已知线性时不变系统的状态方程和输出方程为:

$$\begin{cases} \lambda'(t) = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \lambda(t) + \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} e(t) \\ r(t) = [1 \quad -1 \quad 0] \lambda(t) \end{cases}$$

- (1) 试检测系统的可控性和可观性;
- (2) 试求可控与可观的状态变量个数;
- (3) 求系统的输入—输出转移函数。

$$s(t) = A \sin(2000\pi t) + \frac{1}{2} \cos(1800\pi t) - \frac{1}{2} \cos(2200\pi t)$$

$$R_{sw} = \frac{A^2}{2} \cos(2000\pi t) + \frac{1}{8} \cos(1800\pi t) + \frac{1}{8} \cos(2200\pi t)$$

由于功率谱密度与自相关函数互为傅里叶变换关系: 即有:

$$\begin{aligned} \mathcal{P}_y(\omega) &= \frac{A^2}{2} \pi [\delta(\omega + 2000\pi) + \delta(\omega - 2000\pi)] \\ &+ \frac{1}{8} \pi [\delta(\omega + 1800\pi) + \delta(\omega - 1800\pi)] \\ &+ \frac{1}{8} \pi [\delta(\omega + 2200\pi) + \delta(\omega - 2200\pi)] \end{aligned}$$

若信号通过  $\omega_0 = 2\pi f_T = 2100\pi$  的理想带通滤波器, 则:

$$y(t) = A \sin(2000\pi t) + \frac{1}{2} \cos(1800\pi t)$$

$$\text{自相关 } R_{yy}(\tau) = \frac{A^2}{2} \cos(2000\pi \tau) + \frac{1}{8} \cos(1800\pi \tau)$$

$$P_y = \frac{A^2}{2} + \frac{1}{8}$$

859. 2010年真题答案.

一. 简答:

(1) 无失真传输:  $H(j\omega) = \begin{cases} K e^{-j\omega t_0} \end{cases}$   $K, t_0$  为常数.

(2) 希尔伯特变换: 若因果信号  $x(t)$  的傅里叶变换为  $X(j\omega) = R(j\omega) + jX(j\omega)$ . 则有:

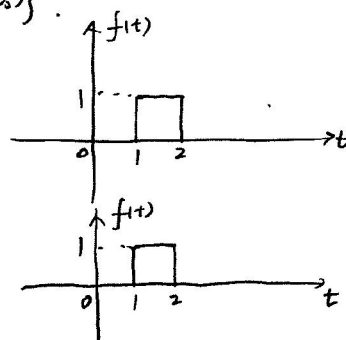
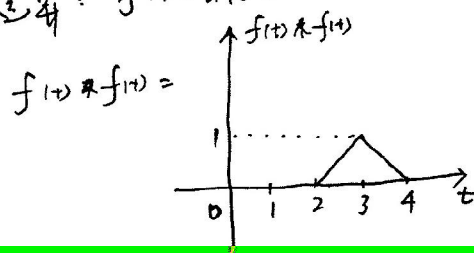
$$\begin{cases} X(j\omega) = \frac{-1}{\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{R(\lambda)}{\omega - \lambda} d\lambda \\ R(j\omega) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{X(\lambda)}{\omega - \lambda} d\lambda \end{cases}$$

(3)  $f(t) = E \cos \omega_0 t$  的自相关函数及功率谱.

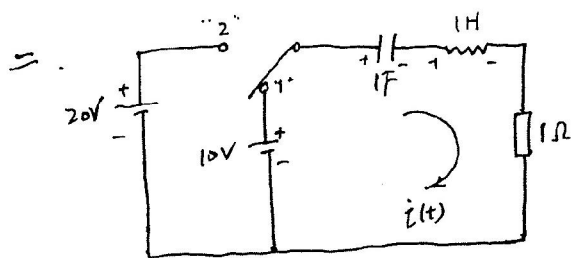
$$R_{ff}(\tau) = \frac{E^2}{2} \cos(\omega_0 \tau)$$

$$\mathcal{P}_f(\omega) = \frac{E^2}{2} \pi \{ \delta(\omega + \omega_0) + \delta(\omega - \omega_0) \}$$

(4). 卷积运算:  $f(t) = u(t-1) - u(t-2)$ .

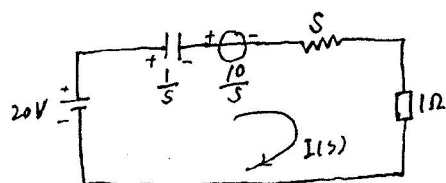


5) 回答 FIR 与 IIR 之间的结构区别及含义。(10分)



$$(1) \quad i(0_-) = 0, \quad i'(0_-) = 0 \\ i(0_+) = 0, \quad i'(0_+) = 10A$$

$$(2) \quad V_c(0_-) = 10V$$



$$(s + 1 + \frac{1}{s})I(s) + \frac{10}{s} = F(s)$$

$$I(s) = \frac{F(s) - \frac{10}{s}}{s + 1 + \frac{1}{s}}$$

$$\text{由 } F(s) = \frac{20}{s} \Rightarrow I(s) = \frac{F(s)}{s + 1 + \frac{1}{s}} - \frac{\frac{10}{s}}{s + 1 + \frac{1}{s}}$$

$$i''(t) + i'(t) + i(t) = f'(t)$$

$$I(s) = \frac{\frac{10}{s}}{s + 1 + \frac{1}{s}} = \frac{10}{s^2 + s + 1} = \frac{10}{(s + \frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2}$$

$$i(t) = \frac{20}{\sqrt{3}} \cdot e^{-\frac{t}{2}} \cdot \sin(\frac{\sqrt{3}}{2}t) \cdot u(t), \quad t > 0$$

$$(3) \quad f(t) = 10u(-t) + 20u(t)$$

$$i''(t) + i'(t) + i(t) = f'(t), \quad \text{其中 } f(t) = 10u(-t) + 20u(t)$$

$$\begin{cases} i(0_-) = 0 \\ i'(0_-) = 0 \end{cases}, \quad \begin{cases} i(0_+) = 0 \\ i'(0_+) = 10 \end{cases}$$

$$f'(t) = -10\delta(t) + 20\delta(t) = 10\delta(t)$$

$$i''(t) + i'(t) + i(t) = 10\delta(t)$$

$$\begin{cases} i(t) = a\delta(t) + b u(t) \\ i'(t) = a u(t) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = 10 \\ \Rightarrow \begin{cases} i_{2s}'(0) = 10 \\ i_{2s}(0) = 0 \end{cases} \end{cases}$$

$$i_{2s}'(0_+) = i'(0_+) - i(0_-) = 10$$

$$i_{2s}(0_+) = i(0_+) - i(0_-) = 0$$

零输入响应: 由特征方程:  $\lambda^2 + \lambda + 1 = 0$

$$\Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{-1 \pm \sqrt{3}i}{2}$$

$$y_{21}(t) = c_1 e^{\frac{-1+\sqrt{3}i}{2}t} + c_2 e^{\frac{-1-\sqrt{3}i}{2}t} \quad \begin{cases} i(0) = 0 \\ i'(0) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = 0 \\ c_2 = 0 \end{cases}$$

$$i_{21}(t) = 0.$$

零状态响应: 由特征方程:  $\lambda^2 + \lambda + 1 = 0$

$$y_{25}(t) = c_1 e^{\frac{-1+\sqrt{3}i}{2}t} + c_2 e^{\frac{-1-\sqrt{3}i}{2}t} \quad \begin{cases} i_{25}(0^+) = 0 \\ i_{25}'(0^+) = 10 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = -\frac{10}{\sqrt{3}i} \\ c_2 = \frac{10}{\sqrt{3}i} \end{cases}$$

$$i_{25}(t) = \frac{20}{\sqrt{3}} e^{-\frac{t}{2}} \cdot \sin \frac{\sqrt{3}}{2} t \cdot u(t)$$

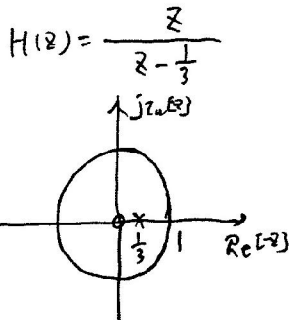
$$i(t) = i_{21}(t) + i_{25}(t) = \frac{20}{\sqrt{3}} e^{-\frac{t}{2}} \cdot \sin \frac{\sqrt{3}}{2} t \cdot u(t).$$

$$\text{三. } H(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}} \quad |z| > \frac{1}{3} \quad h(n) = \left(\frac{1}{3}\right)^n u(n).$$

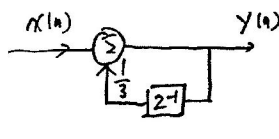
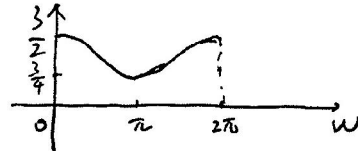
$$X(z) = \frac{3}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{3}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}} = \frac{\frac{1}{2}z^{-1}}{(1 - \frac{1}{2}z^{-1})(1 - \frac{1}{3}z^{-1})}$$

$$X(z) = \frac{Y(z)}{H(z)} = \frac{\frac{1}{2}z^{-1}}{(1 - \frac{1}{2}z^{-1})(1 - \frac{1}{3}z^{-1})} \cdot (1 - \frac{1}{3}z^{-1}) = \frac{\frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$$

$$x(n) = \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u(n-1) = \left(\frac{1}{2}\right)^n u(n-1).$$



$$H(e^{j\omega}) = \frac{e^{j\omega}}{e^{j\omega} - \frac{1}{3}}$$



$$\text{四. } G(s) = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+2} = \frac{2}{s(s+2)}, \quad X(s) = \frac{1}{s}.$$

$$H(s) = \frac{G(s)}{X(s)} = \frac{2}{s+2}.$$

$$Y(s) = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+2} - \frac{1}{(s+2)^2} = \frac{s+4}{s(s+2)^2}$$

$$X(s) = \frac{Y(s)}{H(s)} = \frac{s+4}{s(s+2)^2} \times \frac{(s+2)}{2} = \frac{s+4}{2s(s+2)} = \frac{1}{s} + \frac{-\frac{1}{2}}{s+2}$$

$$\Rightarrow x(t) = (1 - \frac{1}{2}e^{-2t})u(t)$$

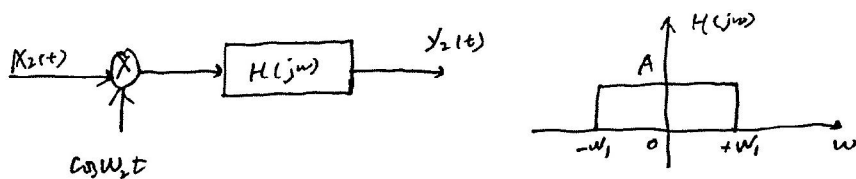
$$5. \quad X_1(\omega) = \begin{cases} \cos \omega & |\omega| \leq \frac{\pi}{2} \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

$$X_2(\omega) = X_1(\omega + \omega_0) + X_1(\omega - \omega_0)$$

$$X_1(t) = \frac{1}{4} \left\{ S_a \left[ \frac{\pi}{2}(t+1) \right] + S_a \left[ \frac{\pi}{2}(t-1) \right] \right\}$$

$$X_2(t) = 2 \cos \omega_0 t \cdot X_1(t)$$

$$\text{对 } X_2(t) \text{ 抽样的最低抽样频率 } \omega_s = 2 \left( \omega_0 + \frac{\pi}{2} \right)$$



为使  $y_2(t) = x_1(t)$ , 试求  $A, \omega_1, \omega_2$ .

只要使  $\omega_2 = \omega_0$ , 使  $\omega_1 = \frac{\pi}{2}$ ,  $A = 1$ , 即可满足.

$$7. \quad h(n) = a^n u(n), \quad H(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}}, \quad |z| > a$$

$$X(z) = \frac{1 - z^{-N}}{1 - z^{-1}}$$

$$Y(z) = H(z) \cdot X(z) = \frac{1 - z^{-N}}{(1 - az^{-1})(1 - z^{-1})} = \left[ \frac{a}{a-1} \cdot a^n u(n) + \frac{u(n)}{1-a} \right] - \left[ \frac{1}{1-a} + \frac{a}{a-1} a^{n-N} \right] u(n-N)$$

$$8. \quad H(j\omega) = \begin{cases} e^{-j\varphi(\omega)}, & |\omega| < \omega_0 \\ 0, & \text{其他} \end{cases}, \quad \text{其中 } \varphi(\omega) = -t_0 \omega$$

$$\Rightarrow H(j\omega) = \begin{cases} e^{j\omega t_0}, & |\omega| < \omega_0 \\ 0, & \text{其他} \end{cases}$$

$$h(t) = \frac{\sin \omega_0(t+t_0)}{\pi(t+t_0)}$$

当输入  $x_1(t) = \frac{\sin \omega_1 t}{\pi t}$  时, 讨论:

$$1) \text{ 当 } \omega_1 > \omega_0 \text{ 时, } y(t) = \frac{\sin \omega_0(t+t_0)}{\pi(t+t_0)}$$

$$2) \text{ 当 } \omega_1 \leq \omega_0 \text{ 时, } y(t) = \frac{\sin \omega_1(t+t_0)}{\pi(t+t_0)}$$

$$1. \quad \dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} u(t)$$

$$y(t) = [1 \quad -1 \quad 0] x(t).$$

$$\text{验证可控性: } AB = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ -3 \\ -2 \end{bmatrix}, A^2B = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -5 \\ -3 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 13 \\ 9 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\gamma(B; AB; A^2B) = \gamma\left(\begin{bmatrix} 2 & -5 & 13 \\ 1 & -3 & 9 \\ 1 & -2 & 4 \end{bmatrix}\right) = 2 \Rightarrow \text{不可控}.$$

验证可观性:

$$CA = [1 \quad -1 \quad 0] \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} = [-1 \quad 1 \quad -1]$$

$$CA^2 = [-1 \quad 1 \quad -1] \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} = [1 \quad -1 \quad 3]$$

$$\begin{bmatrix} C \\ -CA \\ -CA^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 3 \end{bmatrix}, \gamma\left(\begin{bmatrix} C \\ -CA \\ -CA^2 \end{bmatrix}\right) = 2.$$

有2个可控量, 有2个可观量.

$$\begin{aligned} H(s) &= C [sI - A]^{-1} B + D = [1 \quad -1 \quad 0] \begin{bmatrix} s+1 & 2 & 1 \\ 0 & s+3 & 0 \\ 0 & 0 & s+2 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{(s+1)(s+2)(s+3)} [1 \quad -1 \quad 0] \begin{bmatrix} (s+2)(s+3) & -2(s+2) & -(s+3) \\ 0 & (s+1)(s+2) & 0 \\ 0 & 0 & (s+1)(s+3) \end{bmatrix} \\ &\quad \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{(s+1)(s+2)(s+3)} [(s+2)(s+3) \quad -2(s+2) - (s+1)(s+2) \quad -(s+3)] \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{(s+1)(s+2)(s+3)} [2(s+2)(s+3) - 2(s+2) - (s+1)(s+2) - (s+3)] \\ &= \frac{1}{s+2} \end{aligned}$$