

LAB1

1.4a

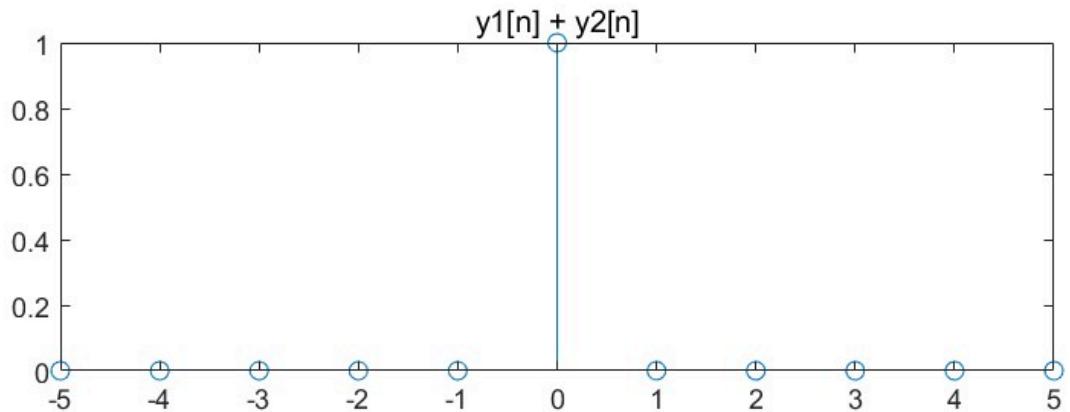
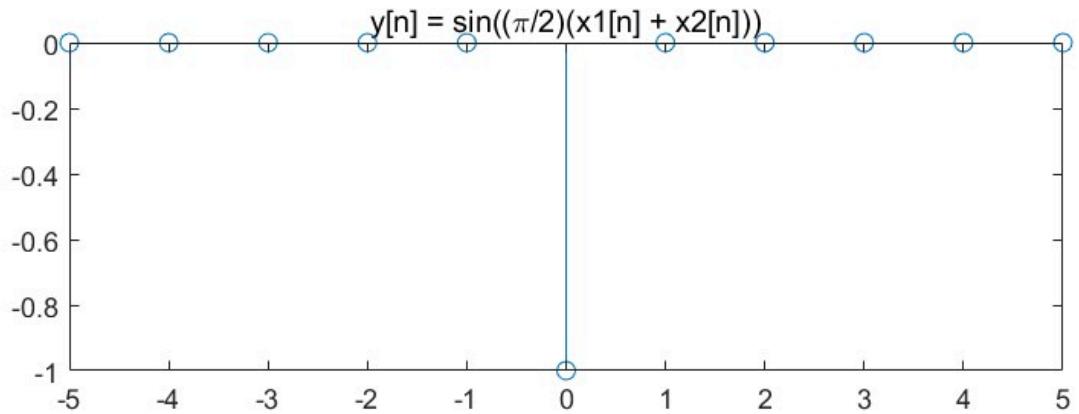
要求

本题要求利用单位冲激函数证明系统 $y[n]$ 违反线性特性。

分析

令 $x_3=x_1+x_2$ 。为了判断系统的线性特性，我们将 y_1+y_2 与 y_3 进行对比。根据线性系统的性质，如果一个系统是线性的，那么对于满足 $x_3=x_1+x_2$ 的输入，其对应的输出应满足 $y_3=y_1+y_2$ 。

```
1 n = -5:5;
2 x1 = [zeros(1,5), 1, zeros(1,5)]; % x1[n] = delta[n]
3 x2 = 2 * x1; % x2[n] = 2*delta[n]
4
5 y1 = sin((pi/2) * x1);
6 y2 = sin((pi/2) * x2);
7
8 % 检查线性性
9 y_sum = sin((pi/2) * (x1 + x2));
10 y1_plus_y2 = y1 + y2;
11
12 figure;
13 subplot(2,1,1);
14 stem(n, y_sum);
15 title('y[n] = sin((\pi/2)(x1[n] + x2[n]))');
16 subplot(2,1,2);
17 stem(n, y1_plus_y2);
18 title('y1[n] + y2[n]');
```



结论

由于 $y_1 + y_2 \neq y_3$, 故不满足线性。

1.4b

要求

用单位阶跃函数证明系统 $y[n]$ 违反因果关系。

分析

因果系统要求输出 $y[n]$ 只依赖于当前和过去的输入，使用输入信号 $x[n]=u[n]$ 来验证因果性。

```

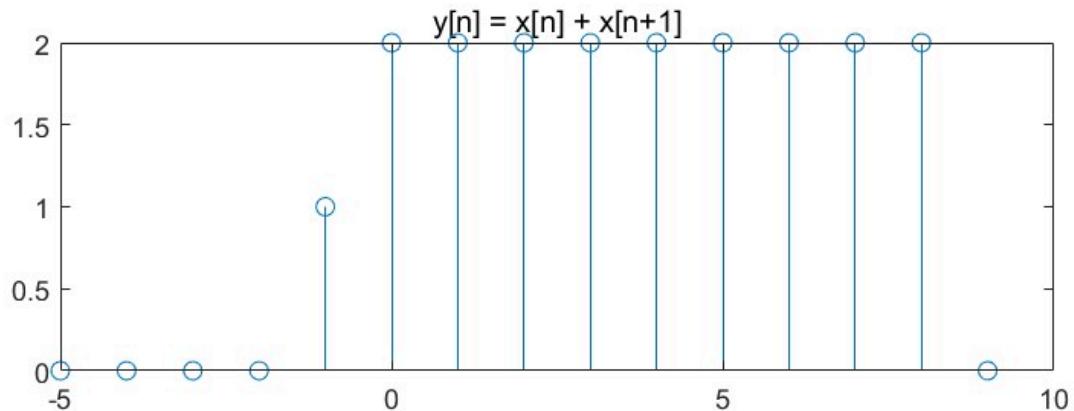
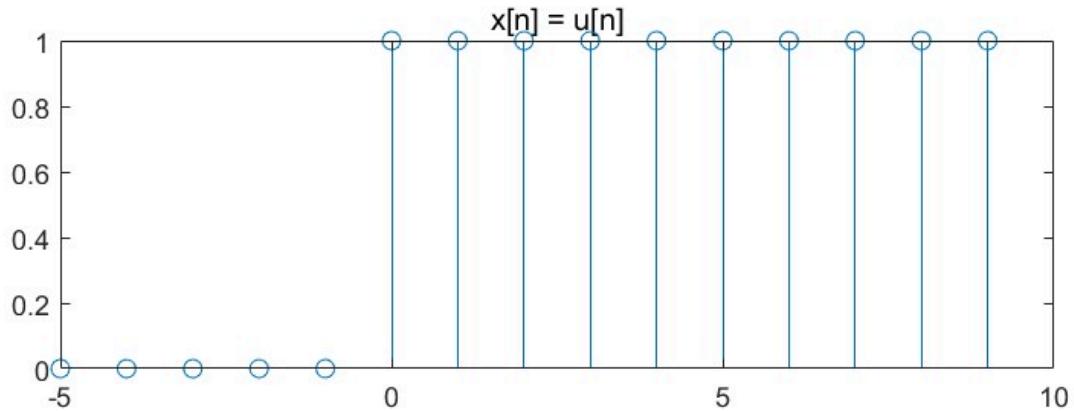
1 n = -5:9;
2 x = [zeros(1,5), ones(1,10)]; % x[n] = u[n]
3
4 % 计算 y[n]
5 y = zeros(1, length(n));

```

```

6 for i = 1:length(n)-1
7     y(i) = x(i) + x(i+1);
8 end
9
10 figure;
11 subplot(2,1,1);
12 stem(n, x);
13 title('x[n] = u[n]');
14 subplot(2,1,2);
15 stem(n, y);
16 title('y[n] = x[n] + x[n+1]');

```



结论

由于 $y[n]$ 依赖于 $x[n+1]$, 系统不是因果的

1.4c

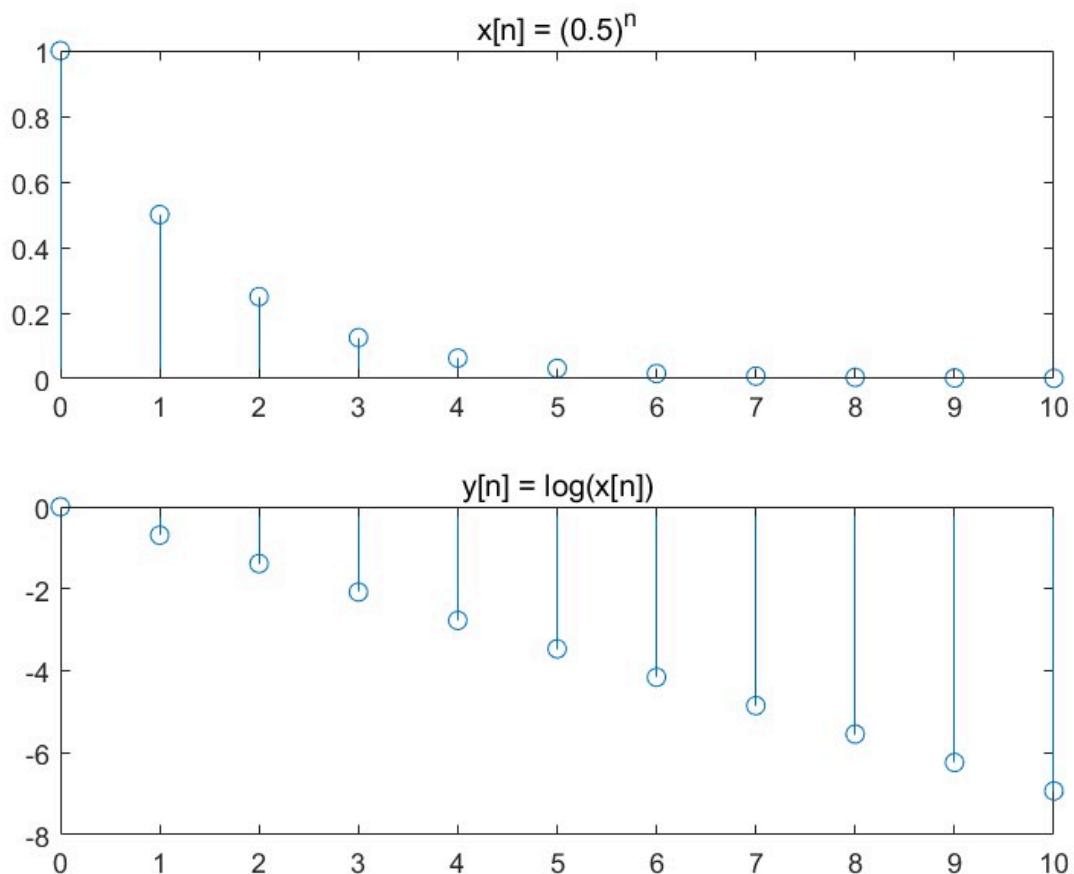
要求

证明 $y[n] = \log(x[n])$ 是不稳定的。

分析

绘制信号图，证明当 $x[n] \rightarrow 0$, $x[n] \rightarrow 0$ 时 $y[n] \rightarrow -\infty$

```
1 n = 0:10;
2 x = 0.5.^n;
3
4 % 计算 y[n]
5 y = log(x);
6
7 figure;
8 subplot(2,1,1);
9 stem(n, x);
10 title('x[n] = (0.5)^n');
11 subplot(2,1,2);
12 stem(n, y);
13 title('y[n] = log(x[n])');
```



结论

当 $x[n]$ 趋近于 0 时, $y[n]$ 趋近于负无穷, 系统不是稳定的

1.4d

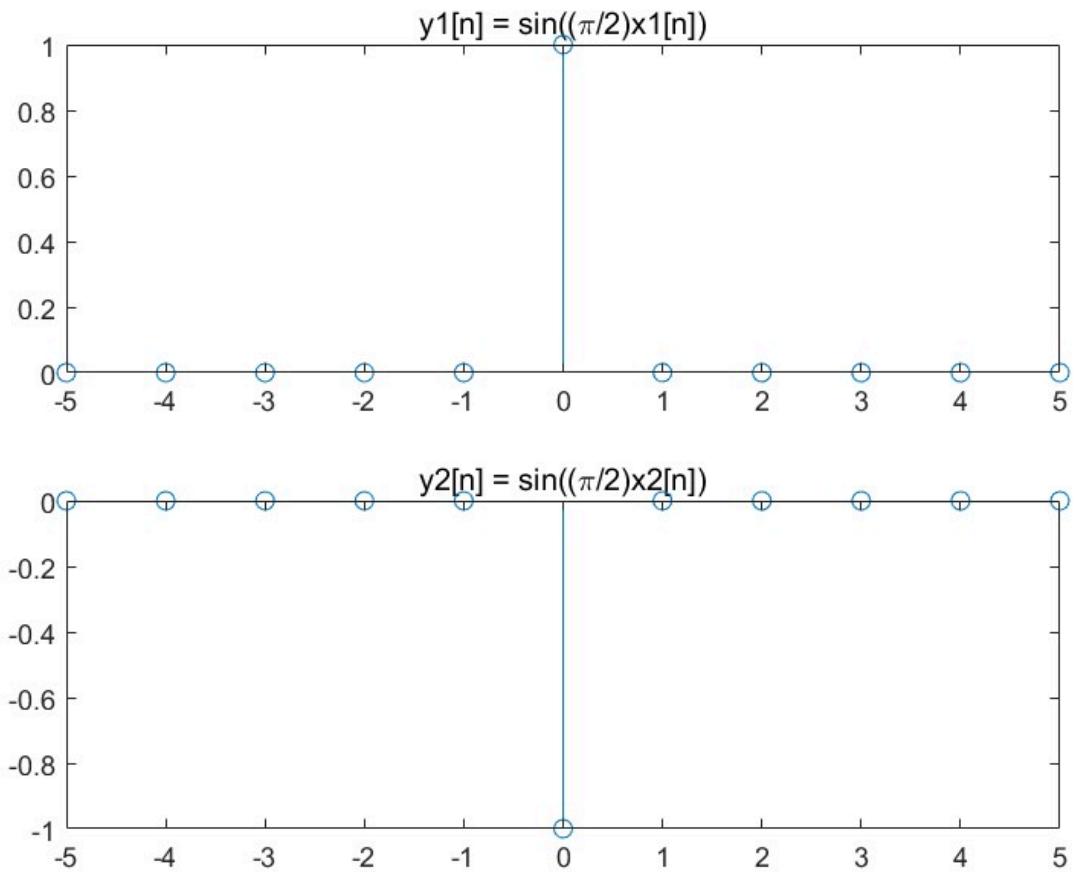
要求

证明系统 $y[n]$ 不可逆

分析

证明不同输入 $x1[n]$ 和 $x2[n]$ 产生相同输出 $y1[n]=y2[n]$, 从而说明系统不可逆。

```
1 n = -5:5;
2 x1 = [zeros(1,5), 1, zeros(1,5)]; % x1[n] = delta[n]
3 x2 = [zeros(1,5), -1, zeros(1,5)]; % x2[n] = -delta[n]
4
5 y1 = sin((pi/2) * x1);
6 y2 = sin((pi/2) * x2);
7
8 figure;
9 subplot(2,1,1);
10 stem(n, y1);
11 title('y1[n] = sin((\pi/2)x1[n])');
12 subplot(2,1,2);
13 stem(n, y2);
14 title('y2[n] = sin((\pi/2)x2[n])');
```



结论

由于 $y1[n]$ 和 $y2[n]$ 相同，系统不是可逆的

1.5a

要求

题目要求编写MATLAB函数 `y = diffeqn(a, x, yn1)`, 以实现递推方程:

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

分析

通过递推法依次计算每个时刻的输出值 $y[n]$ 。初始条件 $y[-1]$ 用于计算第一个输出 $y[0]$ ，后续值通过前一项输出与当前输入生成。输入信号 $x[n]$ 的长度决定输出序列的范围 $0 \leq n \leq N-1$ 。

```

1 function y = diffeqn(a, x, yn1)
2
3 N = length(x);      % 输入信号x的长度N
4 y = zeros(1, N);    % 预分配y
5
6 % 计算生成 y[n]
7 y(1) = a * yn1 + x(1);
8
9 for i = 2:N
10    y(i) = a * y(i-1) + x(i);
11 end
12 end

```

结论

函数正确实现了差分方程的递推计算，初始条件的影响被正确传递，确定了因果系统的输出 $y[n]$ 。

1.5b

要求

分析系统 $a=1$ 时单位冲激函数 $\delta[n]$ 和单位阶跃函数 $u[n]$ 的响应特性，绘制响应曲线。

分析

冲激响应：输入 $x1[n] = \delta[n]$ 仅在 $n=0$ 处为 1，输出 $y1[n]$ 对所有 $n \geq 0$ 恒为 1。

阶跃响应：输入 $x2[n] = u[n]$ 持续为 1，输出 $y2[n]$ 表现为线性增长 $y[n] = n+1$ 。

```

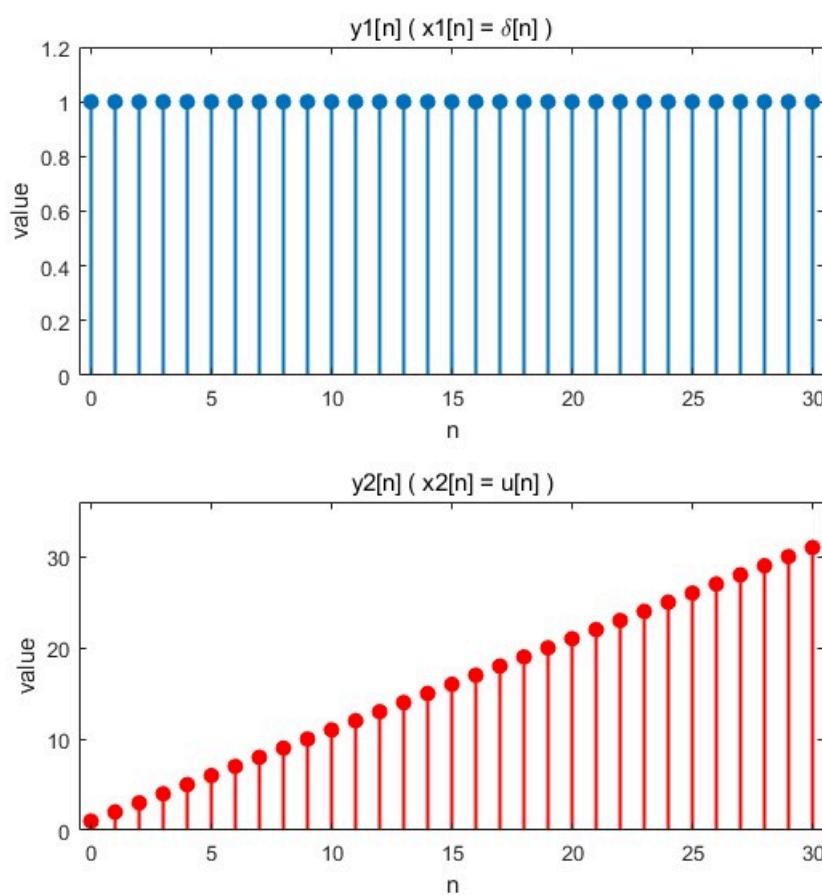
1 a = 1;
2 yn1 = 0;
3 N = 31;
4 n = 0:30;
5
6 % 输入信号
7 x1 = zeros(1, N);
8 x1(1) = 1;           % 初始化δ[n]
9

```

```

10 x2 = ones(1, N);      % 初始化u[n]
11
12 % 计算系统响应
13 y1 = diffeqn(a, x1, yn1);
14 y2 = diffeqn(a, x2, yn1);
15
16 % 绘制结果
17 figure;
18 grid on;
19
20 subplot(2,1,1);
21 stem(n, y1, 'filled', 'LineWidth', 1.5);
22 title('y1[n] ( x1[n] = \delta[n] )'); xlabel('n'); ylabel('value');
23 xlim([-0.5 30.5]); ylim([0 y1(N-1)*1.2]);
24
25 subplot(2,1,2);
26 stem(n, y2, 'filled', 'LineWidth', 1.5, 'Color',[1,0,0]);
27 title('y2[n] ( x2[n] = u[n] )'); xlabel('n'); ylabel('value');
28 xlim([-0.5 30.5]); ylim([0 y2(N-1)*1.2]);

```



结论

系统在 $a=1$ 时，冲激响应保持恒定，阶跃响应线性增长。

1.5c

要求

研究初始条件 $y[-1]=-1$ 对系统线性性的影响，输入 $x_1[n] = u[n]$ 和 $x_2[n]=2u[n]$ ，分析 $2y_1[n]-y_2[n]$ 的差值。

分析

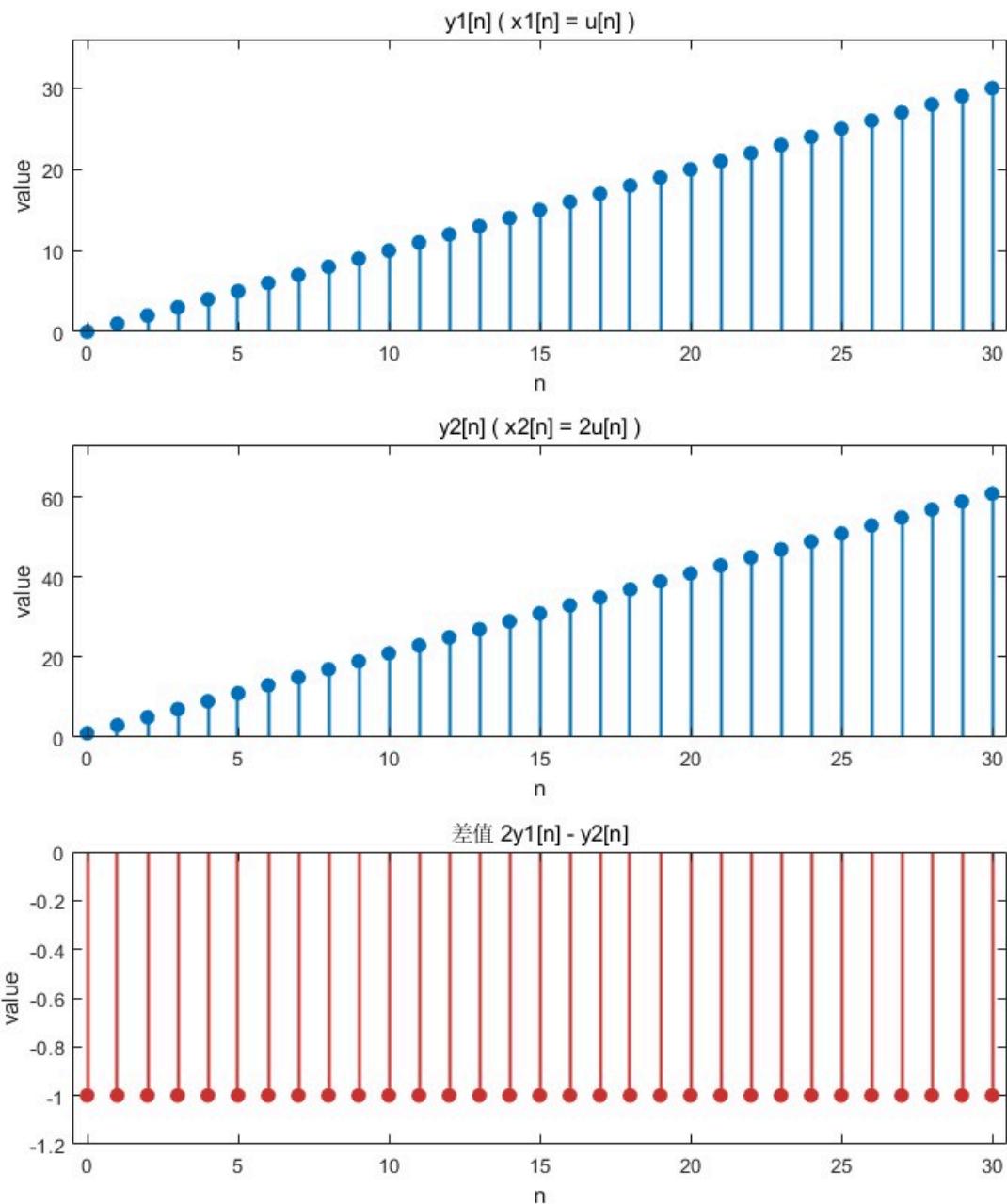
$y[n] = -1+x[0]+x[1]+\dots+x[n]$ ， $x_2[n] = 2x_1[n]$ 。故 $2y_1[n] - y_2[n] = 2*(-1+x_1[0]+x_1[1]+\dots+x_1[n]) - (-1+x_2[0]+x_2[1]+\dots+x_2[n]) = -1$ 恒定。

```
1 a = 1;
2 yn1 = -1;
3 N = 31;
4 n = 0:30;
5
6 % 输入信号
7 x1 = ones(1, N);      % 初始化u[n]
8 x2 = 2 * ones(1, N);  % 初始化2u[n]
9
10 % 计算系统响应
11 y1 = diffeqn(a, x1, yn1);
12 y2 = diffeqn(a, x2, yn1);
13
14 difference = 2*y1 - y2;
15
16 % 绘制结果
17 figure;
18 grid on;
19
20 subplot(3,1,1);
21 stem(n, y1, 'filled', 'LineWidth', 1.5);
22 title('y1[n] ( x1[n] = u[n] )'); xlabel('n'); ylabel('value');
23 xlim([-0.5 30.5]); ylim([0,max(y1)*1.2]);
```

```

24
25 subplot(3,1,2);
26 stem(n, y2, 'filled', 'LineWidth', 1.5);
27 title('y2[n] ( x2[n] = 2u[n] )'); xlabel('n'); ylabel('value');
28 xlim([-0.5 30.5]); ylim([0,max(y2)*1.2]);
29
30 subplot(3,1,3);
31 stem(n, difference, 'filled', 'LineWidth', 1.5, 'Color', [1 0
0]);
32 title('差值 2y1[n] - y2[n]'); xlabel('n'); ylabel('value');
33 xlim([-0.5 30.5]); ylim([min(2.*y1-y2)*1.2,0]);

```



结论

$y_1[n] - y_2[n]$ 的差值恒为 -1，与图像相符。

1.5d

要求

研究系统参数 $a=0.5$ 时，初始条件 $y_1[-1]=0$ 和 $y_2[-1]=0.5$ 对输出的影响差异。

分析

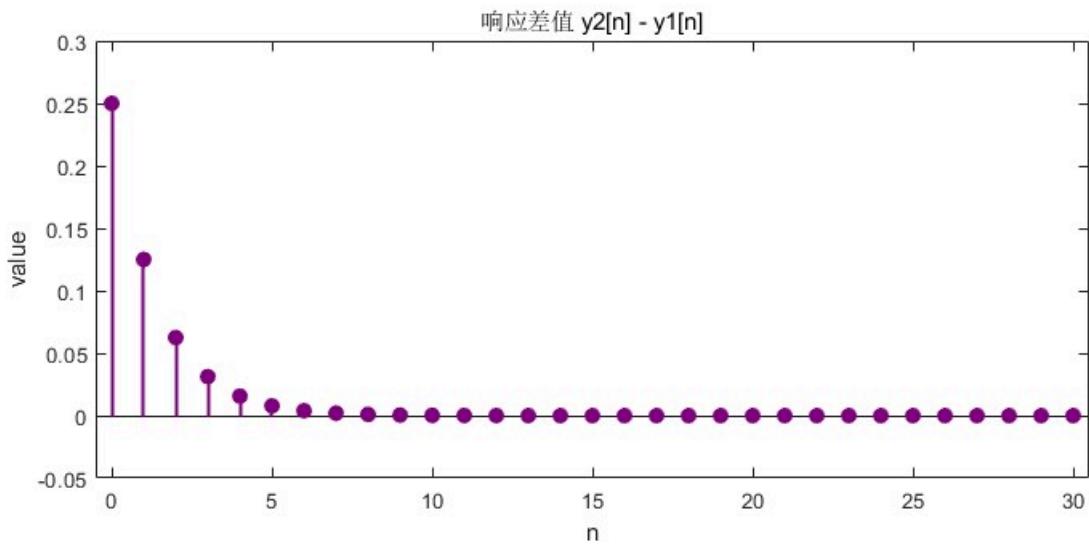
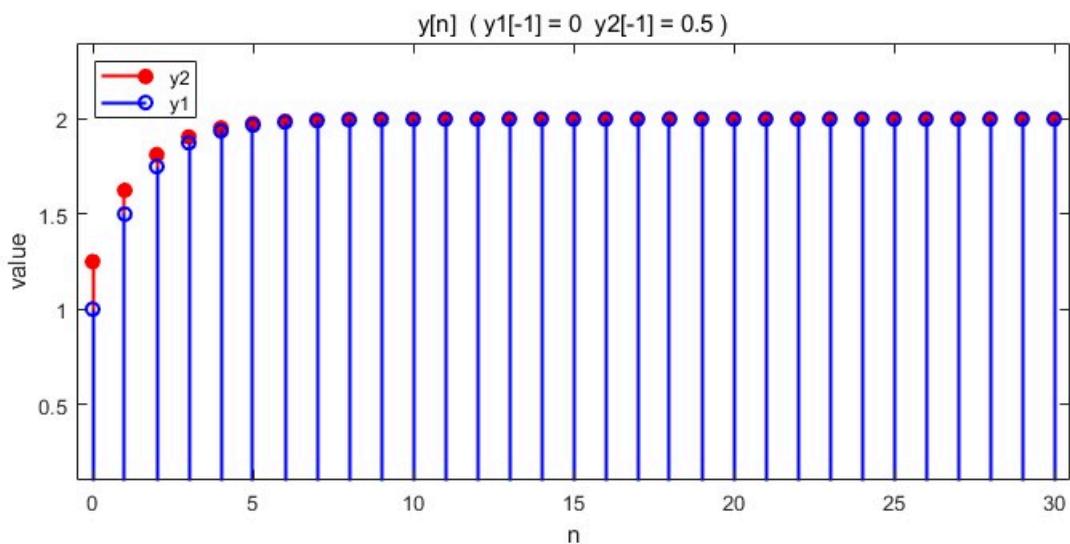
对于 $|a|<1$, $y[-1]=0$ 和 $y[-1]=0.5$ ，如果随着 n 增大，两个 $y[n]$ 的图像收敛于相同值，则可说明当 n 足够大时， $y[-1]$ 对 $y[n]$ 的影响可以忽略不计。

```
1 a = 0.5;
2 N = 31;
3 n = 0:30;
4 x = ones(1, N);      % 初始化u[n]
5
6 % 初始y[-1]
7 yn1_case1 = 0;
8 yn1_case2 = 0.5;
9
10 % 计算系统响应
11 y1 = diffeqn(a, x, yn1_case1);
12 y2 = diffeqn(a, x, yn1_case2);
13
14 % 绘制结果
15 figure;
16 grid on;
17
18 subplot(2,1,1);
19 stem(n, y2, 'filled', 'LineWidth', 1.5, 'Color', [1 0 0]);
20 hold on;
21 stem(n, y1, 'LineWidth', 1.5, 'Color', [0 0 1]);
22 title('y[n] ( y1[-1] = 0 y2[-1] = 0.5
)'); xlabel('n'); ylabel('value');
23 xlim([-0.5 30.5]); ylim([0.1 max([y1(:);y2(:)])*1.2]);
```

```

24 legend('y2', 'y1','Location', 'northwest');
25 hold off;
26
27 subplot(2,1,2);
28 stem(n, y2-y1, 'filled', 'Linewidth', 1.5, 'color', [0.5 0
0.5]);
29 title('响应差值 y2[n] - y1[n]'); xlabel('n'); ylabel('value');
30 xlim([-0.5 30.5]); ylim([-0.05 max(y2-y1)*1.2]);

```



结论

当 $|a| < 1$ 时，系统具有BIBO稳定性，随着 n 增大，两个 $y[n]$ 的图像收敛于相同值，成功验证当 n 足够大时， $y[-1]$ 对 $y[n]$ 的影响可以忽略不计。

