

第七章习题参考答案:

7-1 解:

①由 $X^*(t)$ 定义式以及 $X^*(s)$ 定义式得:

$$X^*(t) = \sum_{K=0}^{+\infty} t e^{-at} \cdot \delta(t - KT_s)$$

$$X^*(s) = \sum_{K=0}^{+\infty} KT_s \cdot e^{-aKT_s} \cdot e^{KT_s s} = \sum_{K=0}^{+\infty} KT_s e^{-KT_s(s+a)} = \frac{T_s e^{-T_s(s+a)}}{[1 - e^{-T_s(s+a)}]^2}$$

②由 $X^*(t)$ 定义式:

$$X^*(s) = F(s+a) = \frac{e^{sT_s} \sin wT_s}{e^{2sT_s} - 2e^{sT_s} \cos wT_s + 1}$$

$$\text{令: } F(s) = L(\sin wKT_s) = \frac{e^{sT_s} \sin wT_s}{e^{2sT_s} - 2e^{sT_s} \cos wT_s + 1}$$

$$\text{则由复位移定理: } X^*(s) = F(s+a) = \frac{e^{(s+a)T_s} \sin wT_s}{e^{2(s+a)T_s} - 2e^{(s+a)T_s} \cos wT_s + 1}$$

③由 $X^*(t)$ 定义式:

$$X^*(t) = \sum_{K=0}^{+\infty} t^2 \cos wt \cdot \delta(t - KT_s)$$

$$\text{令: } F(s) = L(\cos wKT_s) = \frac{e^{sT_s} (e^{sT_s} - \cos wT_s)}{e^{2sT_s} - 2e^{sT_s} \cos wT_s + 1}, \text{ 则:}$$

$$X^*(s) = \frac{d^2 F(s)}{ds^2} = \frac{T_s^2 \cos wT_s (e^{2sT_s} - 2e^{sT_s} \cos wT_s - 2e^{-sT_s} \cos wT_s + e^{-2sT_s})}{(e^{2sT_s} - 2e^{sT_s} \cos wT_s + 1)^4}$$

④ $x(t) = ta^{4t} = te^{(4 \ln a)t}$, 由 $X^*(t)$ 定义式:

$$X^*(t) = \sum_{K=0}^{+\infty} ta^{4t} \cdot \delta(t - KT_s)$$

$$\text{令: } F(s) = L(t) = \frac{T_s e^{sT_s}}{(e^{sT_s} - 1)^2}, \text{ 则:}$$

$$X^*(s) = F(s - 4 \ln a) = \frac{T_s e^{(s-4 \ln a)T_s}}{(e^{(s-4 \ln a)T_s} - 1)^2} = \frac{T_s e^{sT_s} a^{4T_s}}{(e^{sT_s} - a^{4T_s})^2}$$

7-5 解:

① 系统脉冲传递函数为:

$$G(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = Z\left(\frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{1}{s+1}\right) = \frac{z-1}{z} Z\left(\frac{1}{s(s+1)}\right) = \frac{z-1}{z} \left(\frac{z}{z-1} - \frac{z}{z-0.368}\right) = \frac{z-1.368}{z-0.368}$$

② 因为

$$G(z) = \frac{z-1.368}{z-0.368} = 1 - \frac{z^{-1}}{1-0.368z^{-1}} = 1 - [z^{-1} + 0.368z^{-2} + (0.368)^2z^{-3} + \dots]$$

$$= 1 - z^{-1} - 0.368z^{-2} - 0.135z^{-3} - \dots$$

所以，当输入为阶跃输入时：

$$y^*(t) = Z^{-1}[G(z)] = \delta(t) - \delta(t-1) - 0.368\delta(t-2) - 0.135\delta(t-3) - \dots$$

7-7 解：

如图， $G_1(s)$ 与 $H_1(s)$ 、 $G_1(s)$ 与 $H_2(s)$ 之间均无采样开关，由梅逊增益公式得系统脉冲传递函数为：

$$\Phi(z) = \frac{G_1(z)}{1 + G_1H_1(z) + G_1H_2(z)}$$

7-8 解：

如图， $G_1(s)$ 与 $H_1(s)$ 间无采样开关， $G_1(s)$ 与 $H_2(s)$ 间有采样开关，由梅逊增益公式得系统脉冲传递函数为：

$$\Phi(z) = \frac{G_1(z)}{1 + G_1H_1(z) + G_1(z)H_2(z)}$$

7-10 解：

① 系统开环传递函数为： $G(s) = \frac{(1-e^{-sT})}{s(s+1)}$ ，故开环脉冲传递函数为： $G(z) = \frac{(1-e^{-T})}{z-e^{-T}}$ 故

得闭环特征方程： $z = 2e^{-T} - 1$ ，即： $|z| < 1$ ，系统稳定。

② 根据开环脉冲传递函数可知为 0 型系统，

$$r(t) = 1(t) + t$$

其中阶跃分量输入下，系统静态系数： $K_p = \lim_{z \rightarrow 1} [1 + G(z)] = 2$ ，稳态误差分量为 0.5

斜坡分量输入下，稳态误差分量为 ∞

因此总稳态误差为 ∞

7-11 解：系统脉冲传递函数为：

$$G(z) = \frac{z-1}{z} Z\left(\frac{K}{s^2(s+5)}\right) = \frac{K}{25} \left(\frac{5}{z-1} + \frac{z-1}{z-0.0067} - 1\right)$$

系统闭环特征方程为： $1 + \frac{K}{25} \left(\frac{5}{z-1} + \frac{z-1}{z-0.0067} - 1\right) = 0$ ，即：

$$z^2 + (0.16K - 1.0067)z + 0.0384K + 0.0067 = 0$$

令 $z = \frac{w+1}{w-1}$ 得: $0.198Kw^2 + 2(9.993 - 0.0384K)w + 2.016 - 0.122K = 0$

由 $\begin{cases} k > 0 \\ 9.993 - 0.0384K > 0 \\ 2.013 - 0.122K > 0 \end{cases}$ 得: $0 < K < 16.5$

7-15 解:

系统开环脉冲传递函数为:

$$G(z) = Z\left(\frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{K}{s(0.1s+1)}\right) = \frac{z-1}{z} Z\left[\frac{K}{s^2(0.1s+1)}\right] = K \frac{z-1}{z} \cdot \frac{9z+1}{10(z-1)^2}$$

$$= \frac{0.9Kz^{-1}(1+0.11z^{-1})}{1-z^{-1}}$$

输入为 t 时: (其他输入同理)

选取 $G_B(z) = 2z^{-1} - z^{-2}$, 则

$$D(z) = \frac{G_B(z)}{G(z)(1-G_B(z))} = \frac{2.22(1-0.5z^{-1})}{K(1-z^{-1})(1+0.11z^{-1})}$$

$$Y(z) = G_B(z)R(z) = 2z^{-2} + 3z^{-3} + \dots$$

$$y^*(t) = 2\delta(t-2) + 3\delta(t-3) + 4\delta(t-4) \dots$$

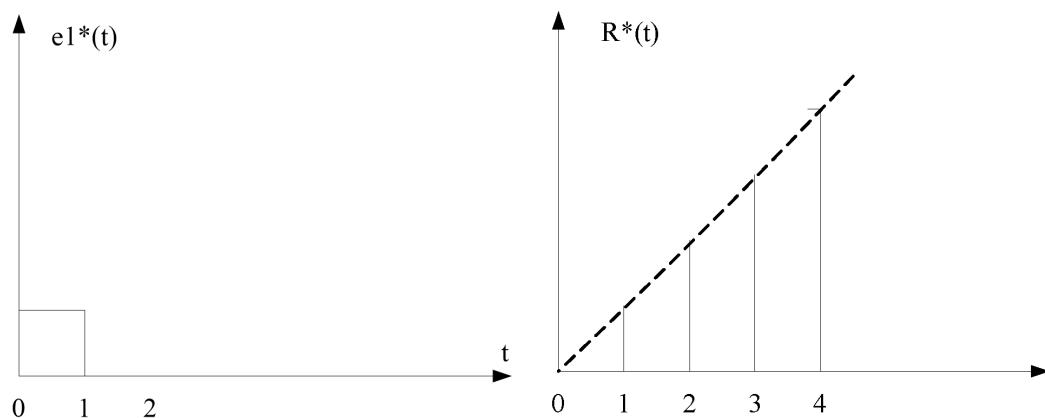
$$E_1(z) = G_e(z)R(z) = z^{-1}$$

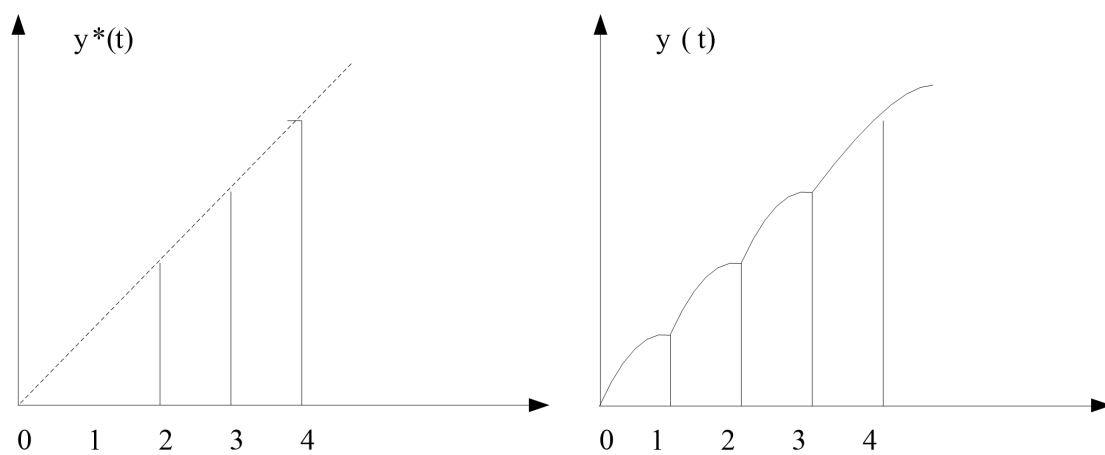
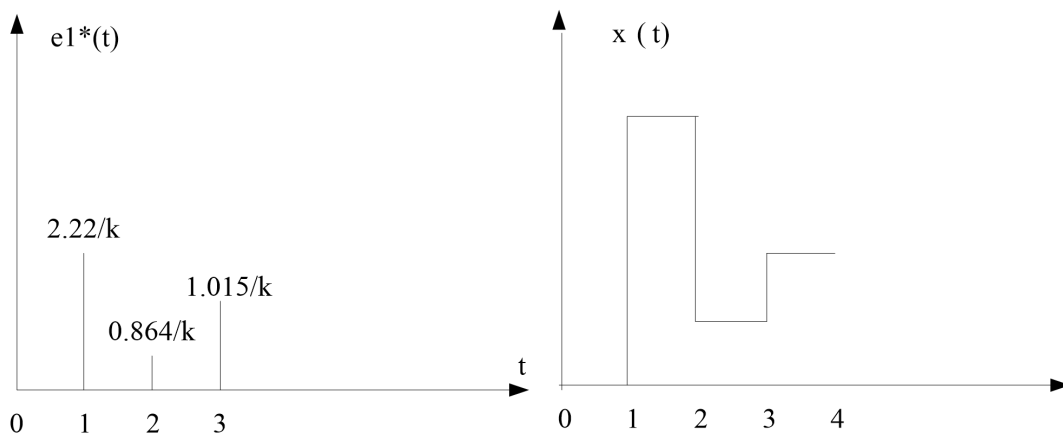
$$e_1^*(t) = \delta(t-1)$$

$$E_2(z) = G_e(z)R(z)D(z) = \frac{2.22(1-0.5z^{-1})}{Kz^{-1}(1-z^{-1})(1+0.11z^{-1})} = \frac{2.22}{K}z^{-1} + \frac{0.864}{K}z^{-2} + \frac{1.015}{K}z^{-3} + \dots$$

$$e_2^*(t) = \frac{2.22}{K}\delta(t-1) + \frac{0.864}{K}\delta(t-2) + \frac{1.015}{K}\delta(t-3) + \dots$$

波形图如下:





7-2

② $x(kT) = e^{-akT} \cos \omega kT$ 的 Z 变换

$$\begin{aligned} x(z) &= \sum_{k=0}^{\infty} x(kT) z^{-k} \\ &= \frac{1}{2} \sum_{k=0}^{\infty} e^{-akT} (e^{j\omega kT} + e^{-j\omega kT}) z^{-k} \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{1 - e^{(j\omega - a)T} z^{-1}} + \frac{1}{1 - e^{-(j\omega + a)T} z^{-1}} \right) \\ &= \frac{e^{aT} z (e^{aT} z - \cos \omega T)}{e^{2aT} z^2 - 2 \cos \omega T e^{aT} z + 1} \end{aligned}$$

④ $x(kT) = t \sin \omega t$ 的 Z 变换

$$x(z) = \frac{Tz \sin \omega T (z^2 - 1)}{(z^2 - 2 \cos \omega T z + 1)^2}$$

$$\textcircled{6} Z[G(s)] = \frac{z}{2(z-1)} - \frac{z}{z - e^{-T}} + \frac{z}{2(z - e^{-2T})}$$

$$\textcircled{8} Z[G(s)] = \frac{1 - e^{-T}}{z^4 (z - e^T)(z - 1)}$$

7-3

$$\textcircled{1} x(kT) = \frac{3}{2} [(-1)^k - (-5)^k] u(kT)$$

$$\textcircled{3} x(kT) = \left[(-1)^k - (-2)^k + \frac{1}{2} (-2)^k k \right] u(kT)$$