

# 冲激响应求解举例

求系统  $\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 4\frac{dy(t)}{dt} + 3y(t) = \frac{df(t)}{dt} + 2f(t)$  的冲激响应。

解：将  $f(t) \rightarrow \delta(t)$ ,  $y(t) \rightarrow h(t)$

$$\frac{d^2 h(t)}{dt^2} + 4\frac{dh(t)}{dt} + 3h(t) = \frac{d\delta(t)}{dt} + 2\delta(t)$$

求特征根  $\lambda^2 + 4\lambda + 3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -1, \lambda_2 = -3$

$n=2, m=1, n > m$   $h(t)$  中不包含冲激项 带  $\varepsilon(t)$

冲激响应  $h(t) = (C_1 e^{-t} + C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t)$

两种求待定系数方法：• 求0<sub>+</sub>法 • 奇异函数项相平衡法

# 法一：求 $0_+$ 值确定系数

$$\begin{cases} \frac{d^2 h(t)}{dt^2} = a\delta'(t) + b\delta(t) + r_1(t) \\ \frac{dh(t)}{dt} = a\delta(t) + r_2(t) \\ h(t) = r_3(t) \end{cases}$$

$$\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 4\frac{dy(t)}{dt} + 3y(t) = \frac{df(t)}{dt} + 2f(t)$$

$$a = 1$$

$$b = -2$$

$$\therefore h(0_+) = 1, \quad h'(0_+) = -2$$

代入  $h(t) = (C_1 e^{-t} + C_2 e^{-3t})\varepsilon(t)$  , 确定系数 $C_1, C_2$ , 得

$$h(t) = \frac{1}{2}(e^{-t} + e^{-3t})\varepsilon(t)$$

## 法二：用奇异函数项相平衡法求待定系数

$$h(t) = (C_1 e^{-t} + C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t)$$

$$\begin{aligned} h'(t) &= (C_1 e^{-t} + C_2 e^{-3t}) \delta(t) + (-C_1 e^{-t} - 3C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t) \\ &= (C_1 + C_2) \delta(t) + (-C_1 e^{-t} - 3C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t) \end{aligned}$$

$$h''(t) = (C_1 + C_2) \delta'(t) + (-C_1 - 3C_2) \delta(t) + (C_1 e^{-t} + 9C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t)$$

将 $h(t), h'(t), h''(t)$ 代入原方程

$$(C_1 + C_2) \delta'(t) + (3C_1 + C_2) \delta(t) + 0 \cdot \varepsilon(t) = \delta'(t) + 2\delta(t)$$

根据系数平衡，得

$$\begin{cases} C_1 + C_2 = 1 \\ 3C_1 + C_2 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = \frac{1}{2} \\ C_2 = \frac{1}{2} \end{cases}$$

$$h(t) = \frac{1}{2} (e^{-t} + e^{-3t}) \varepsilon(t)$$

## 法三：线性时不变性质法

求系统  $\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 4 \frac{dy(t)}{dt} + 3y(t) = \frac{df(t)}{dt} + 2f(t)$  的冲激响应。

解：设  $h_1(t)$  满足简单方程

$$\frac{d^2 h_1(t)}{dt^2} + 4 \frac{dh_1(t)}{dt} + 3h_1(t) = \delta(t)$$

$$h_1(t) = (C_1 e^{-t} + C_2 e^{-3t}) \varepsilon(t) \quad h_1'(0_+) = 1 \quad h_1(0_+) = 0$$

将边界条件代入  $h_1(t)$  式，解得  $C_1 = 1/2$ ,  $C_2 = -1/2$ ,

$$h_1(t) = \frac{1}{2} (e^{-t} - e^{-3t}) \varepsilon(t)$$

则由系统的线性时不变特性

$$h(t) = \frac{dh_1(t)}{dt} + 2h_1(t) = \frac{1}{2} (e^{-t} + e^{-3t}) \varepsilon(t)$$