

Assignment22

June 16, 2025

1 10.16

(a) 非因果的，因为分子阶次高于分母阶次。

(b) $z^2 + \frac{1}{2}z - \frac{3}{16} = (z + \frac{3}{4})(z - \frac{1}{4})$ ，极点均在单位圆内，且为稳定系统，故为右边序列，且收敛域包含无穷远点，因此为因果的。

(c) $z^4 + \frac{4}{3}z^3 - \frac{1}{2}z - \frac{2}{3} = (z + \frac{4}{3})(z + \frac{\sqrt{2}}{2})(z - \frac{\sqrt{2}}{2})$ ，为双边序列，故收敛域不包含无穷远点，因此为非因果的。

2 10.33

2.1 (a)

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1} + \frac{1}{4}z^{-2}} = \frac{z^2}{z^2 - \frac{1}{2}z + \frac{1}{4}} = \frac{z^2}{(z - \frac{1}{2}e^{j\frac{\pi}{3}})(z - \frac{1}{2}e^{-j\frac{\pi}{3}})}$$

由于系统为因果的，故 ROC 为 $|z| > \frac{1}{2}$

2.2 (b)

由 z 变换的卷积性质，有

$$y[n] = h[n] * x[n] \xleftrightarrow{z} Y(z) = H(z)X(z)$$

又因为

$$x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] \xleftrightarrow{z} X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2}$$

故

$$Y(z) = \frac{z^3}{(z - \frac{1}{2}e^{j\frac{\pi}{3}})(z - \frac{1}{2}e^{-j\frac{\pi}{3}})(z - \frac{1}{2})} = \frac{\frac{1}{\sqrt{3}j}z}{z - \frac{1}{2}e^{j\frac{\pi}{3}}} + \frac{\frac{-1}{\sqrt{3}j}z}{z - \frac{1}{2}e^{-j\frac{\pi}{3}}} + \frac{z}{z - \frac{1}{2}}, \quad |z| > \frac{1}{2}$$

故

$$y[n] = \frac{2}{\sqrt{3}} \left(\frac{1}{2}\right)^n \sin\left(\frac{\pi}{3}n\right)u[n] + \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

3 10.59

(a)

设中间信号为 $w[n]$ ，即第一个加法器的输出。则有：

$$w[n] = x[n] - \frac{k}{3}w[n-1]$$

取 z 变换：

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

$$W(z)(1 + \frac{k}{3}z^{-1}) = X(z)$$

$$W(z) = \frac{X(z)}{1 + \frac{k}{3}z^{-1}}$$

输出信号 $y[n]$ 为：

$$y[n] = w[n] - \frac{k}{4}w[n-1]$$

取 z 变换：

$$Y(z) = W(z) - \frac{k}{4}z^{-1}W(z)$$

$$Y(z) = W(z)(1 - \frac{k}{4}z^{-1})$$

将 $W(z)$ 代入 $Y(z)$ 的表达式：

$$Y(z) = \frac{X(z)}{1 + \frac{k}{3}z^{-1}}(1 - \frac{k}{4}z^{-1})$$

所以，系统函数 $H(z)$ 为：

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 - \frac{k}{4}z^{-1}}{1 + \frac{k}{3}z^{-1}}$$

将分子分母同乘以 z ：

$$H(z) = \frac{z - \frac{k}{4}}{z + \frac{k}{3}}$$

零点：令分子为 0， $z - \frac{k}{4} = 0 \Rightarrow z_0 = \frac{k}{4}$ 。

极点：令分母为 0， $z + \frac{k}{3} = 0 \Rightarrow p_0 = -\frac{k}{3}$ 。

由于系统是因果的，收敛域 (ROC) 是最外层极点以外的区域：

$$\text{ROC: } |z| > |-\frac{k}{3}| = |\frac{k}{3}|。$$

(b) 对于因果 LTI 系统，其稳定的充要条件是所有极点都在单位圆内部。即 $|p_0| < 1$ 。即 $|-\frac{k}{3}| < 1$
 $|\frac{k}{3}| < 1 \Rightarrow |k| < 3$ 所以，系统稳定的条件是 $-3 < k < 3$ 。

(c) 当 $k = 1$ 时，系统函数为：

$$H(z) = \frac{z - \frac{1}{4}}{z + \frac{1}{3}}$$

此时极点为 $p_0 = -\frac{1}{3}$ 。收敛域为 $|z| > |-\frac{1}{3}| = \frac{1}{3}$ 。

输入信号 $x[n] = (\frac{2}{3})^n$ 对全部 n 成立。这是一个指数序列，是 LTI 系统的特征函数。

当输入为 $x[n] = a^n$ 时，LTI 系统的输出为 $y[n] = H(a)a^n$ ，前提是 a 位于 $H(z)$ 的收敛域内。

这里 $a = \frac{2}{3}$ 。

我们检查 $a = \frac{2}{3}$ 是否在收敛域 $|z| > \frac{1}{3}$ 内:

$|\frac{2}{3}| = \frac{2}{3}$ 。因为 $\frac{2}{3} > \frac{1}{3}$, 所以 $a = \frac{2}{3}$ 在收敛域内。

因此, 输出 $y[n]$ 可以通过计算 $H(\frac{2}{3})$ 得到:

$$H(\frac{2}{3}) = \frac{\frac{2}{3}-1}{\frac{2}{3}+\frac{1}{3}} = \frac{\frac{2-3}{3}}{\frac{2+1}{3}} = \frac{\frac{-1}{3}}{\frac{3}{3}} = \frac{-1}{3} = -\frac{1}{3}$$

所以, 输出 $y[n]$ 为:

$$y[n] = H(\frac{2}{3}) \cdot (\frac{2}{3})^n = -\frac{1}{3}(\frac{2}{3})^n$$

4 10.42(b)

作单边 z 变换

$$Y(z) - \frac{1}{2}y[-1] - \frac{1}{2}z^{-1}Y(z) = X(z) - \frac{1}{2}x[-1] - \frac{1}{2}z^{-1}X(z)$$

由于 $x[n] = u[n]$, 故 $x[-1] = 0$

故 $y[-1] = 0$, 零状态响应为 $y[n] = x[n] = u[n]$