

$$(3t-1)(u(t)-u(t-1)) - u(t-1) + u(t-2)$$

一、计算作图题。

1、已知信号 $f(t)=(3t-1)u(t)-3tu(t-1)+u(t-2)$, 画出它的波形, 求 $g(t)=f(-2t+2)$ 的波形。

2、判断如下系统的线性, 时不变和因果性。

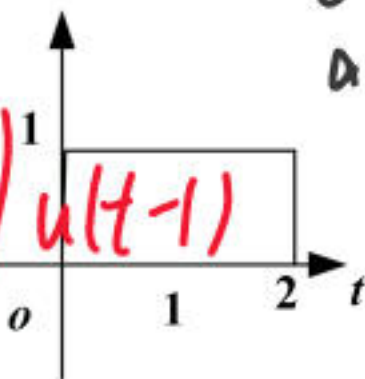
(1) $r(t)=e^{3t+1}u(t)$ (2) $y(n)=x(1-n)$

3、求卷积 $r(t)=e^{-3t+3}u(t-1)*e^{-5t}u(t)$ 。

4、已知周期信号 $f(t)$ 一个周期的信号如图所示, 信号周期为 4, 求其指数形式的傅立叶级数

Fn.

$f_0(t)$



5、已知 $f(t)$ 的傅里叶变换为 $F(\omega)$, 求下列信号的傅里叶变换。

(1) $(2t-3)\frac{d}{dt}f(-3t+2)$

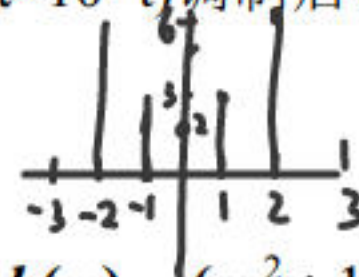
(2) $e^{-5t}\cos 3tu(t)$

6、求信号 $\left(E - \frac{2E}{\omega_0}|\omega|\right)[u(\omega + \frac{\omega_0}{2}) - u(\omega - \frac{\omega_0}{2})]$ 的傅立叶反变换。

7、求信号 $f(t) = \text{Sa}50t\text{Sa}20t$ 的傅立叶变换和 Nyquist 抽样频率。

8、已知低频信号 $f(t)=\text{Sa}(60\pi t)$, 该信号经 $\cos(2\pi \times 10^3 t)$ 调制后得到的信号 $g(t)$ 的频谱函数, 即傅立叶变换。

9、画出信号 $x(n)=(n^2+2)[u(n+2)-u(n-3)]$ 的波形。



10、已知 $x(n) = 3\delta(n+1) + 2\delta(n) - 2\delta(n-1)$, $h(n) = (n^2+1)[u(n+1)-u(n-4)]$,

求 $y(n)=x(n)*h(n)$ 。

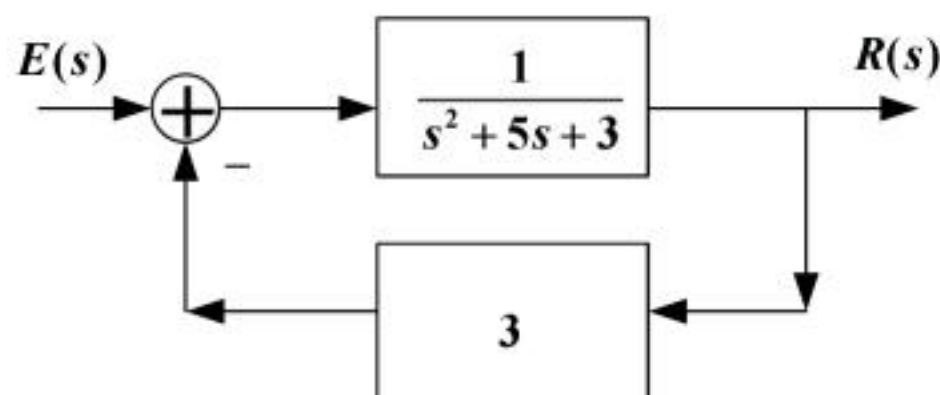
11、已知信号 $x(n)=\sin \frac{7\pi}{10}n$, 判断该信号是否为周期信号, 若是求出周期。

12、求信号 $\sin 2(t-1)u(t-1)e^{-3t}$ 的拉氏变换。

13、求信号 $t[u(t)-u(t-3)]$ 的拉氏变换。

14、求 $F(s)=\frac{(s+2)(1+e^{-3s})}{(s+3)(s+4)}$ 的拉氏反变换。

15、已知连续时间系统的系统框图, 求系统函数。



16、已知系统的电路图如图所示, 电流 $i(t)$ 是输出, $e(t)$ 是输入, 求系统函数和微分方程。

信号 $f_1(t)$ 和 $f_2(t)$ 的奈奎斯特频率分别为 ω_1 和 ω_2 , 则信号 $f_1(t)+f_2(t)$, $f_1(t)f_2(t)$, $f_1(t)*f_2(t)$ 的奈奎斯特频率分别为 A。

A. $\max(\omega_1, \omega_2)$; $\omega_1+\omega_2$; $\min(\omega_1, \omega_2)$

日期:

5.11

$$f(t) \leftrightarrow \bar{F}(w)$$

$$(2t-3) \frac{d}{dt} f(-3t+2)$$

$$f(3t+2) \leftrightarrow \frac{1}{3} \bar{F}(-\frac{w}{3}) e^{-\frac{2}{3}jw}$$

$$\frac{d}{dt} f(-3t+2) \leftrightarrow \frac{jw}{3} \bar{F}(-\frac{w}{3}) e^{-\frac{2}{3}jw}$$

$$2t \frac{d}{dt} f(-3t+2) \leftrightarrow 2j \frac{d}{dw} \frac{jw}{3} \bar{F}(-\frac{w}{3}) e^{-\frac{2}{3}jw}$$

$$\leftrightarrow -\frac{2}{3} \frac{d}{dw} w \bar{F}(-\frac{w}{3}) e^{-\frac{2}{3}jw}$$

(2) $e^{-5t} \cos 3t u(t)$

$$\text{欧拉公式 } e^{ix} = \cos x + i \sin x$$

$$\cos x = \frac{e^{ix} + e^{-ix}}{2}$$

$$\sin x = \frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i}$$

$$\cos 3t = \frac{e^{3i} + e^{-3i}}{2}$$

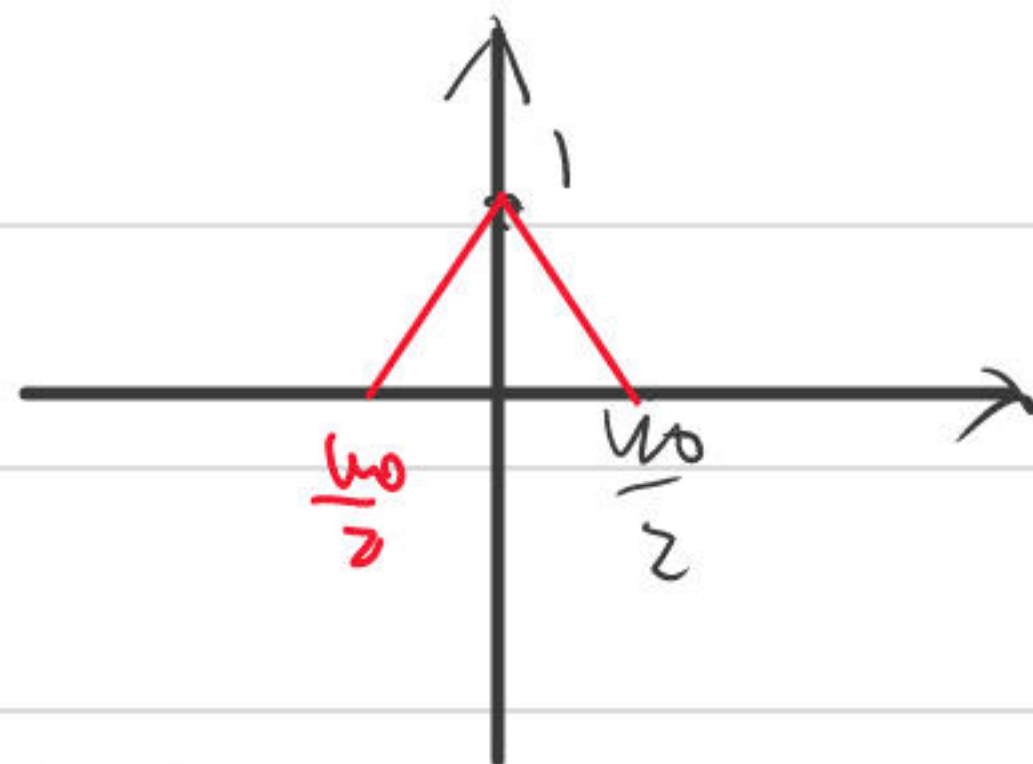
$$e^{-5t} u(t) \leftrightarrow \frac{1}{s + jw}$$

$$e^{-5t} u(t) \cos 3t = \frac{1}{2} \left[\frac{1}{s + j(w+3)} + \frac{1}{s + j(w-3)} \right]$$

日期: /

1. $(E - \frac{2E}{\omega_0} |w|) [u(w + \frac{\omega_0}{2}) - u(w - \frac{\omega_0}{2})]$ 反变换

$$E (1 - \frac{2}{\omega_0} |w|)$$



$$f(t) \rightarrow F(w)$$

$$F(t) \rightarrow 2\pi f(-w)$$

$$f(t) (E - \frac{2E}{\omega_0} |t|) [u(t + \frac{\omega_0}{2}) - u(t - \frac{\omega_0}{2})]$$

$$F(w)$$

$$E \frac{\omega_0}{2} \text{sinc}^2(\frac{\omega_0}{4} w)$$

$$2\pi f(-w) \quad 2\pi \cdot \text{原式}$$

$$F(t) \quad E \frac{\omega_0}{2} \text{sinc}^2(t \frac{\omega_0}{4})$$

$$\therefore \text{原式} \leftrightarrow \frac{E \omega_0}{4\pi} \text{sinc}^2(t \frac{\omega_0}{4})$$

日期: /

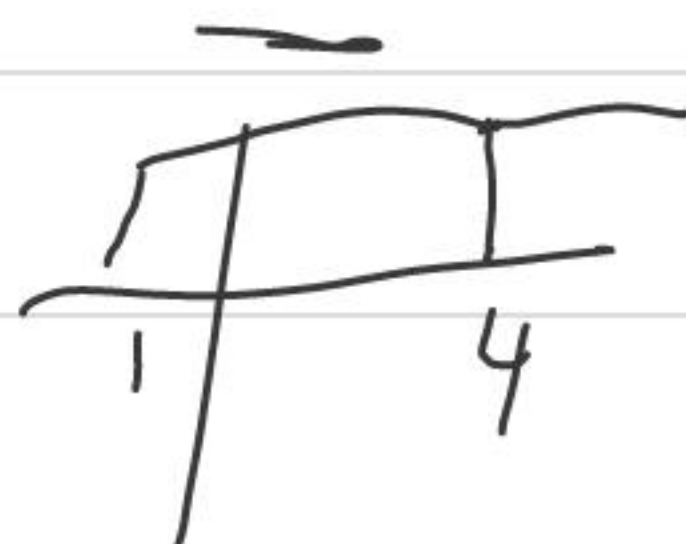
8. $\text{Sa}(\frac{1}{20}\pi t)$



$\frac{\pi}{20} g(\omega)$

$\frac{1}{2} \left[\int_{-\frac{\pi}{20}}^{\frac{\pi}{20}} \omega + 2\pi k \right] + \frac{\pi}{20} \int_{\frac{\pi}{40}}^{\frac{\pi}{20}} \omega - 2\pi k$

$$\begin{aligned} g_T(t) &\leftrightarrow \tau \text{Sa}\left(\frac{\omega\tau}{2}\right) \\ \tau \text{Sa}\left(\frac{t\tau}{2}\right) &\leftrightarrow 2\pi g_T(-\omega) \\ \text{Sa}\left(\frac{t\tau}{2}\right) &\leftrightarrow \frac{2\pi}{\tau} g_T(-\omega) \end{aligned}$$



$g_T(t) \leftrightarrow \tau \text{Sa}\left(\frac{\omega\tau}{2}\right)$

10、已知 $x(n) = 3\delta(n+1) + 2\delta(n) - 2\delta(n-1)$, $h(n) = (n^2 + 1)[u(n+1) - u(n-4)]$,

求 $y(n) = x(n) * h(n)$.

$$\begin{array}{r} 3 \quad 2 \quad -2 \\ \times \quad 1 \quad 2 \quad 5 \quad 10 \\ \hline 30 \quad 20 \quad -20 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 15 \quad 10 \quad -10 \\ 6 \quad 4 \quad -4 \\ \times \quad 3 \quad 2 \quad -2 \\ \hline 6 \quad 4 \quad -4 \end{array}$$

$6, 7, 4, 17, 36, 10, 20$

日期: /

求 $F(s) = \frac{(s+2)(1+e^{-3s})}{(s+3)(s+4)}$ 的拉氏反变换

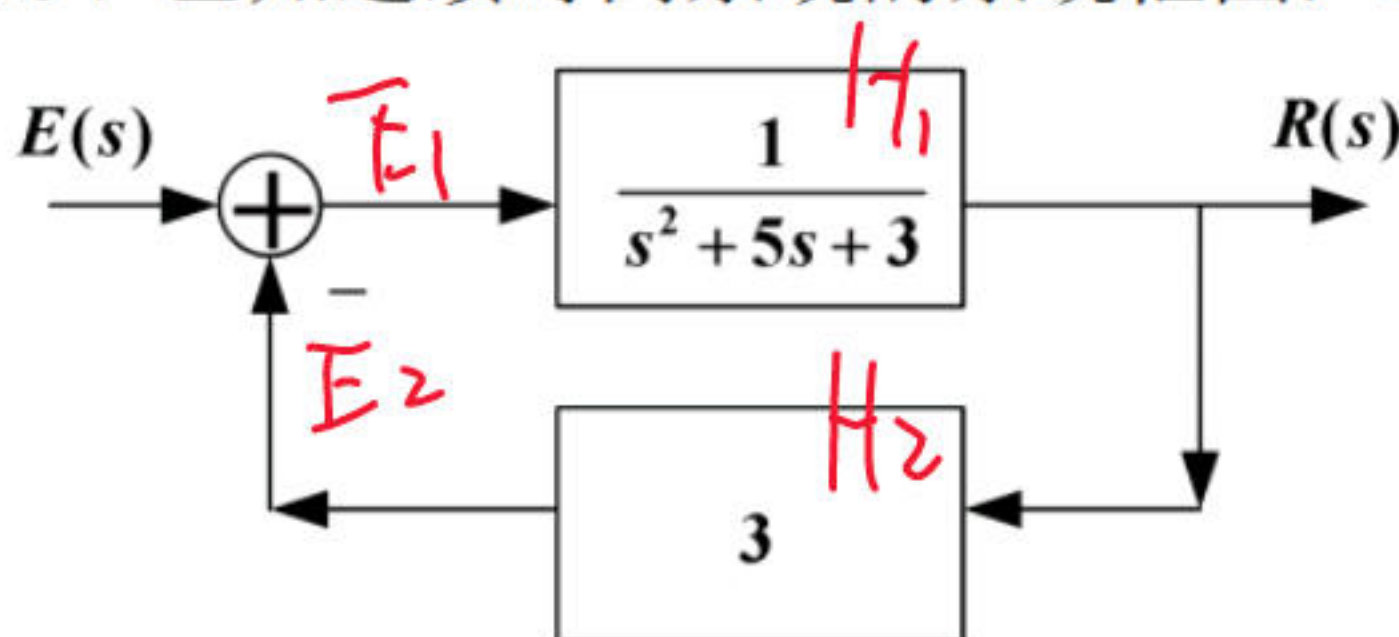
$$\frac{s+2}{(s+3)(s+4)} = \frac{A}{s+3} + \frac{B}{s+4} =$$

$$A = -1 \quad B = \frac{-2}{-1} = 2$$

$$f_1(t) = (-e^{-3t} + 2e^{-4t})u(t)$$

$$f(t) = u(t)(-e^{-3t} + 2e^{-4t}) + (-e^{-3(t-3)} + 2e^{-4(t-3)})u(t-3)$$

15、已知连续时间系统的系统框图，求系统函数。



$$E_1 = E_s - E_2$$

$$R(s)H_2 = E_2$$

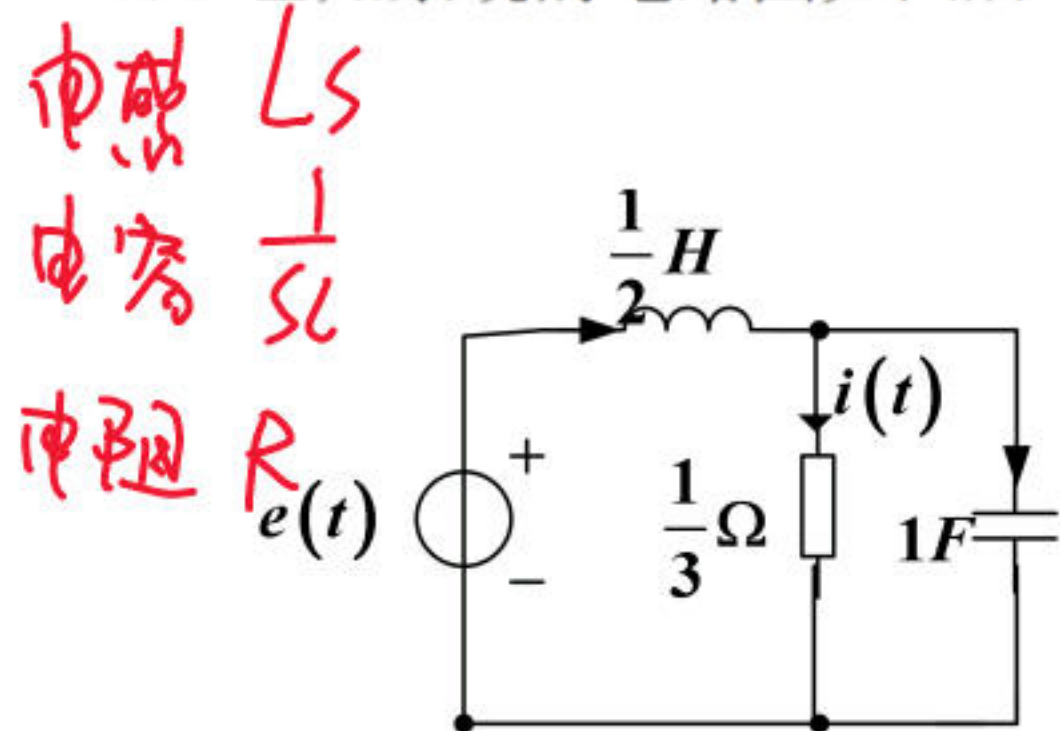
$$R(s) = (E_s - E_2)H_1$$

$$R(s) = E_s H_1 - R(s) H_2 H_1$$

$$H(s) \frac{R(s)}{E_s} = \frac{H_1}{1 + H_2 H_1} = \frac{\frac{1}{s^2 + 5s + 3}}{1 + \frac{3}{s^2 + 5s + 3}} = \frac{1}{s^2 + 5s + 6} = \frac{1}{s+2} - \frac{1}{s+3}$$

$$H(t) = (e^{-2t} - e^{-3t})u(t)$$

16、已知系统的电路图如图所示，电流 $i(t)$ 是输出， $e(t)$ 是输入，求系统函数和微分方程。



$$I(s) = \frac{E(s)}{\frac{1}{2s} + \frac{1}{s \times \frac{1}{3}}} \times \frac{\frac{1}{3}}{\frac{1}{s} + \frac{1}{3}}$$

$$H(s) = \frac{6}{s^2 + 3s + 2} \Rightarrow \frac{d^2 i(t)}{dt^2} + 3 \frac{di(t)}{dt} + 2i(t) = 6e(t)$$

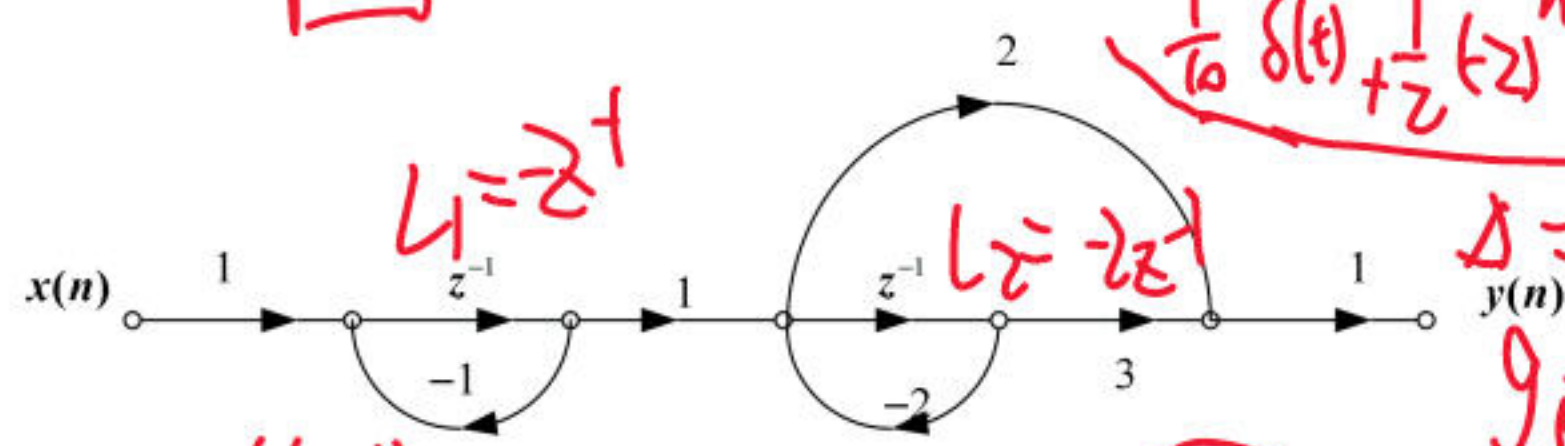
17、 $x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u(n-2)$ ，求 z 变换并写出收敛域。

$$X(z) = \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} z^{-n} = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^k z^{-(k+1)} = \frac{1}{2} \frac{z^{-1}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} = \frac{1}{2} \frac{1}{z - \frac{1}{2}} \quad (|z| > \frac{1}{2})$$

18、 $X(z) = \frac{2z+1}{z^2+7z+10}$ ，序列是因果序列，求 z 反变换 $x(n)$ 。

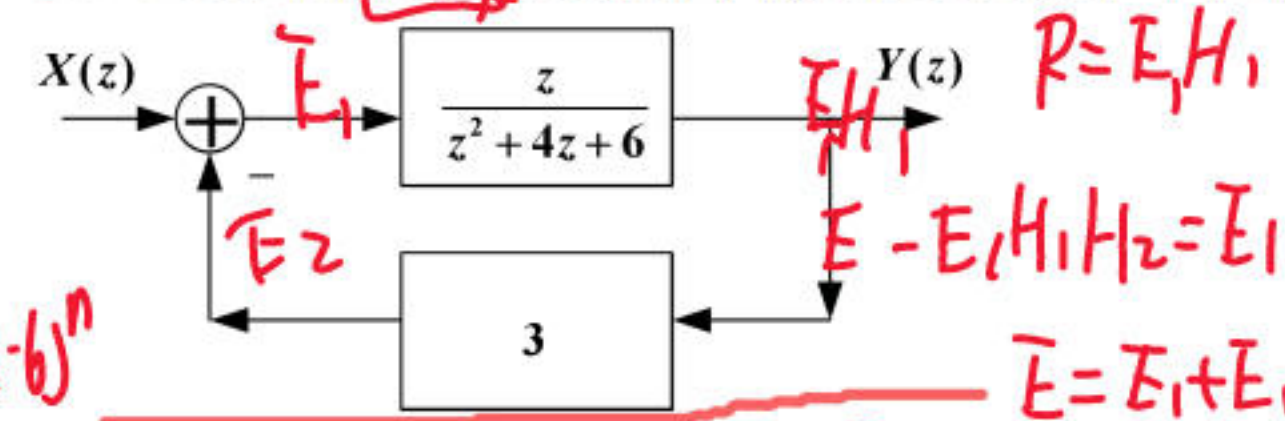
$$\frac{A}{z(z+2)} + \frac{B}{(z+5)} \quad A = \frac{1}{10}, B = -\frac{3}{5}$$

19、已知离散时间系统的信号流图，求系统函数和对应的差分方程。



$$\Delta = 1 + z^{-1} + 2z^{-1} + 2z^{-2}$$

20、已知因果离散系统的框图，求系统函数和单位样值响应。



$$H = \frac{g_1 + g_2}{\Delta} = \frac{3z^{-2} + 2z^{-1}}{1 + 3z^{-1} + 2z^{-2}} = \frac{3 + 2z}{z^2 + 3z + 2}$$

二、综合题

1、已知连续因果系统的微分方程 $\frac{d^2}{dt^2} r(t) + 7 \frac{d}{dt} r(t) + 10r(t) = e(t) + e(t-1)$ ，激励信号

$e(t) = u(t), r(0_-) = 1, r'(0_-) = 2$ ，

- (1) 求它的完全响应，并指出其零输入响应，零状态响应，自由响应，强迫响应各分量。
- (2) 求系统函数和单位冲激响应，并画出零极点图。
- (3) 判断系统的稳定性。

2、已知因果离散系统的差分方程为 $y(n) - 0.6y(n-1) + 0.08y(n-2) = x(n)$ ，

$$y(-1) = 1, y(-2) = 0, x(n) = \left(\frac{1}{3}\right)^n u(n)$$

- (1) 求系统的零输入响应，零状态响应和全响应。
- (2) 求系统函数，并画出零极点图。
- (3) 判断系统的稳定性。

3、某物理可实现的 LTI 系统的信号流图如图所示：

日期: 1 /

$$\frac{d^2}{dt^2} r(t) + 7 \frac{d}{dt} r(t) + 10 r(t) = e(t) + e(t-1)$$

$$s^2 R(s) - s r(0) - r'(0) + 7sR(s) - 7r(0) + 10R(s) = U(s)$$

$$(s^2 + 7s + 10) R(s) = \frac{1}{s} + \frac{e^{-s}}{s}$$

$$R_{zi}(s) = \frac{s+9}{s^2+7s+10} = \frac{-\frac{4}{3}}{s+5} + \frac{\frac{7}{3}}{s+2}$$

$$r_{zi}(t) = \left(-\frac{4}{3} e^{-5t} + \frac{7}{3} e^{-2t} \right) u(t)$$

$$R_{zs}(s) = \frac{\frac{1}{s}}{s^2+7s+10} = \frac{1}{(s+2)s(s+5)}$$

$$= -\frac{1}{10} + \frac{1}{5} + \frac{1}{5s}$$

$$r_{zs}(t) = \left(-\frac{1}{10} e^{-2t} + \frac{1}{5} + \frac{1}{5} e^{-5t} \right) u(t) + \left(-\frac{1}{10} e^{-2(t-1)} + \frac{1}{5} + \frac{1}{5} e^{-5(t-1)} \right) u(t-1)$$

$$r(t) = r_{zi}(t) + r_{zs}(t)$$

$$r_h(t) = \left(-\frac{19}{15} e^{-5t} + \frac{13}{6} e^{-2t} \right) u(t) + \left(-\frac{1}{6} e^{-2(t-1)} + \frac{1}{15} e^{-5(t-1)} \right) u(t-1)$$

$$r_p(t) = \frac{1}{70} [u(t) + u(t-1)]$$

$$H(s) = \frac{R(s)}{E(s)} = \frac{1 + e^{-s}}{s^2 + 7s + 10} = \frac{(s+2)(s+5)}{(s+2)(s+5)}$$

$$h(t) = \left(\frac{1}{3} e^{-2t} - \frac{1}{3} e^{-5t} \right) u(t) + \left(\frac{1}{3} e^{-2(t-1)} - \frac{1}{3} e^{-5(t-1)} \right) u(t-1)$$

系统稳定

系统稳定

$$y(-1)=1, y(-2)=0, x(n)=(\frac{1}{3})^n u(n)$$

日期:

$$2. y(n) - 0.6y(n-1) + 0.08y(n-2) = x(n)$$

$$Y(z) - 0.6(z^{-1}Y(z) - y(-1)) + 0.08(z^{-2}Y(z) - z^{-1}y(-1) - y(-2)) = \frac{z}{z-\frac{1}{3}}$$

$$Y(z) \left(1 - \frac{0.6}{z} + \frac{0.08}{z^2} \right) = \frac{z}{z-\frac{1}{3}} + 0.6 + \frac{0.08}{z}$$

$$Y(z) = \frac{0.6 + \frac{0.08}{z}}{1 - \frac{0.6}{z} + \frac{0.08}{z^2}} = \frac{0.6z + 0.08}{z^2 - 0.6z + 0.08}$$

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{0.6z + 0.08}{(z+0.2)(z+0.4)} = \frac{-0.2}{z-0.2} + \frac{0.8}{z-0.4}$$

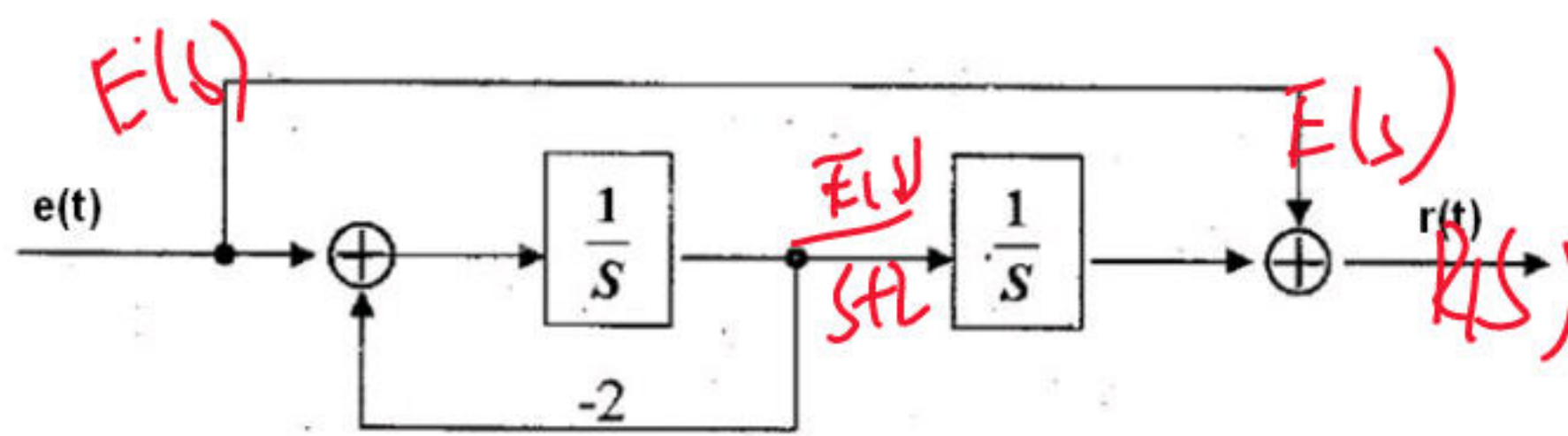
$$y_{zi}(n) = -0.2(0.2)^n u(n) + 0.8(0.4)^n u(n)$$

$$Y_{zs}(z) = \frac{\frac{z}{z-\frac{1}{3}}}{1 - \frac{0.6}{z} + \frac{0.08}{z^2}} = \frac{z^3}{(z-0.2)(z-0.4)(z-\frac{1}{3})}$$

$$\frac{Y_{zs}(z)}{z} = \frac{\frac{3}{2}}{z-0.2} + \frac{12}{z-0.4} + \frac{-\frac{25}{2}}{z-\frac{1}{3}}$$

$$y_{zs}(n) = \frac{3}{2}(0.2)^n u(n) + 12(0.4)^n u(n) - \frac{25}{2}(\frac{1}{3})^n u(n)$$

$$H(z) = \frac{1}{1 - \frac{0.6}{z} + \frac{0.08}{z^2}} = \frac{z^2}{z^2 - 0.6z + 0.08}$$

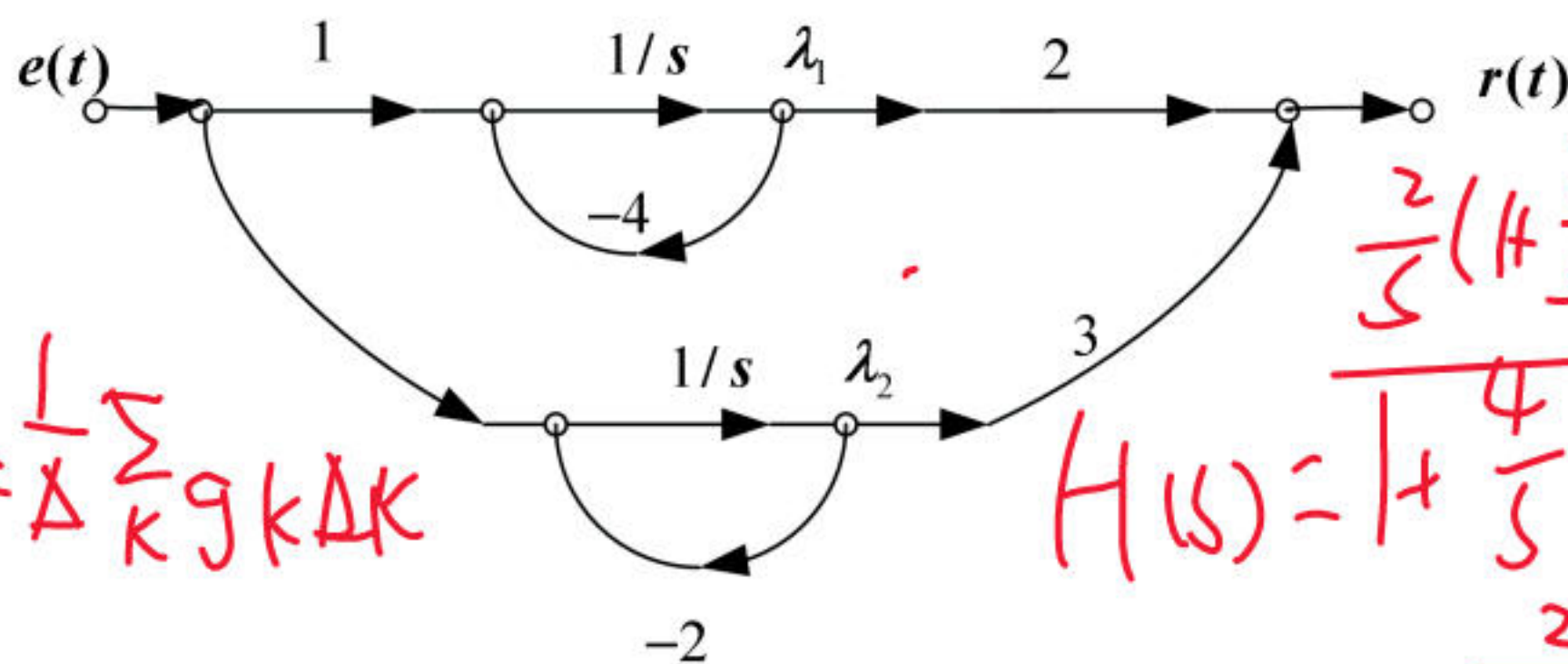


求 (1) 系统函数 $H(s)$, 画出零极点图并写出收敛域。

(2) 求单位冲激响应 $h(t)$ 。

(3) 判断该系统的稳定性和因果性。

4、已知连续系统的信号流图, 求系统函数并写成状态方程。



5、已知系统函数 $H(s) = \frac{3s+4}{s^2+7s+10}$, 画出并联形式和串联形式的信号流图, 并写出状态方程和输出方程。

