## 第二章 (连续时间系统的时域分析)

## 一、选择题

**1.** 卷积 $e^{at}u(t)*e^{at}u(t)$ 的结果表达式是()。

A,  $\frac{1}{a}e^{at}u(t)$  B,  $\frac{1}{a}te^{at}u(t)$  C,  $te^{at}u(t)$  D,  $2te^{at}u(t)$ 

**2.** 积分 $\int_{-\infty}^{\infty} (t^2 + 4) \delta(1 - t) dt$ 的值为(

B<sub>2</sub> -3

 $C_{s}$  5  $D_{s}$  -5

3. 关于连续时间系统的单位冲激响应,下列说法中正确的是()。

A、系统在 $\delta(t)$ 作用下的全响应 B、系统在 $\delta(t)$ 作用下的零输入响应

C、系统在 $\delta(t)$ 作用下的零状态响应 D、系统在 $\delta(t)$ 作用下的自然响应

**4.** 连续时间信号  $f(t) = \cos(t) \cdot u(t)$  和  $h(t) = \delta'(t) + u(t)$  的卷积为( )。

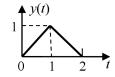
A,  $\delta(t)$  B, u(t) C,  $2\sin(t) \cdot u(t)$  D,  $-2\sin(t) \cdot u(t)$ 

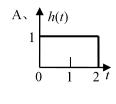
**5.** 离散时间信号卷积和 $0.4^n u(n) * 0.5^n u(n) = ( )$ 。

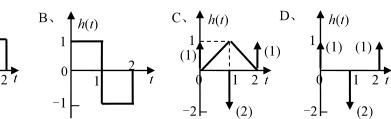
A,  $10(0.5^{n+1} - 0.4^{n+1})u(n)$  B,  $10(0.5^n - 0.4^n)u(n)$ 

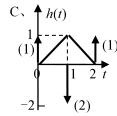
C.  $10(0.5^{n+1} + 0.4^{n+1})u(n)$  D.  $10(0.5^n + 0.4^n)u(n)$ 

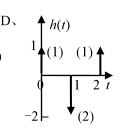
**6.** 已知 LTI 系统,输入激励  $f(t) = sin(t) \cdot u(t)$ 与零状态响应 y(t)如图所示,则系统 冲激响应 h(t)为 ( )。











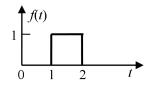
- 7. 系统的全响应可以分为自由响应和()。
- A. 零输入响应

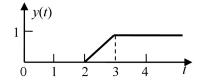
- B. 零状态响应
- C. 强迫响应
- D. 瞬态响应
- **8.** 若单位冲激响应为 h(t),输入激励为 f(t),则 y(t) = h(t) \* f(t) 是 ( )。
- A. 零输入响应
- B. 零状态响应
- C. 强迫响应
- D. 完全响应
- **9.** 连续时间信号  $f(t) = e^{-t}u(t)$  和  $h(t) = \delta'(t) + u(t)$  的卷积为( )。

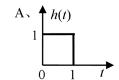
  - A,  $\delta(t) 2e^{-t}u(t)$  B,  $\delta(t) + u(t) 2e^{-t}u(t)$  C,  $\delta(t) u(t)$  D,  $\delta(t) + u(t)$

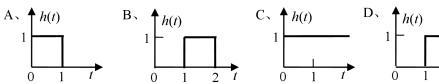
- **10.** 离散时间信号卷积和  $2^n u(n) * u(n) = ($  )。
  - A,  $(2^{n+1}-1)u(n)$  B,  $(2^{n+1}+1)u(n)$  C,  $(2^n-1)u(n)$  D,  $(2^n+1)u(n)$

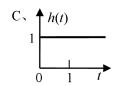
- 11. 已知 LTI 系统,输入 f(t)与零状态响应 y(t)如图所示,则系统冲激响应 h(t) 为()。

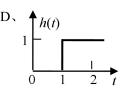




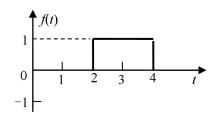


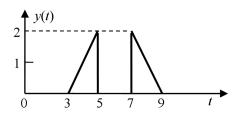


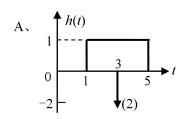


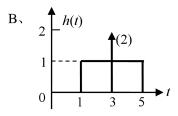


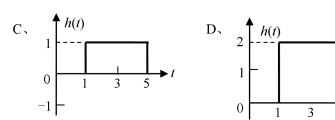
**12.** 已知 LTI 系统,输入 f(t)与零状态响应 v(t)如图所示,则系统冲激响应 h(t)为 ( ).

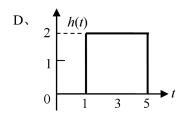












- 13. 关于连续时间系统的单位冲激响应,下列说法中错误的是(
  - A、系统在 $\delta(t)$ 作用下的全响应
- B、系统函数 H(s)的拉氏反变换
- C、系统单位阶跃响应的导数 D、单位阶跃响应与 $\delta'(t)$ 的卷积积分
- 14. 如下连续时间系统中,属于时不变系统的是(

$$\mathbf{A}, \ y(t) = \cos t \cdot f(t)$$

$$\mathbf{B}, \ y(t) = f(2t)$$

$$C, y(t) = f(t-1)$$

A, 
$$y(t) = \cos t \cdot f(t)$$
 B,  $y(t) = f(2t)$  C,  $y(t) = f(t-1)$  D,  $y(t) = \int_{-\infty}^{2t} f(\tau) d\tau$ 

**15.** 对于连续时间信号,单位阶跃信号与单位冲激信号的关系是u(t) = ( )。

A, 
$$\int_{0}^{t} \delta(\tau) d\tau$$

$$B_{\gamma} \int_{0}^{t} \delta(\tau) d\tau$$

$$C$$
,  $\int_{0}^{t} \delta(t-\tau)d\tau$ 

A, 
$$\int_0^t \delta(\tau)d\tau$$
 B,  $\int_{-\infty}^t \delta(\tau)d\tau$  C,  $\int_0^t \delta(t-\tau)d\tau$  D,  $\int_{-\infty}^t \delta(t-\tau)d\tau$ 

**16.** 连续时间信号  $f(t) = e^{-t}u(t)$  和  $h(t) = \delta'(t) - u(t)$  的卷积为( )。

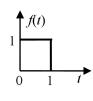
A 
$$\delta(t) - 2e^{-t}u(t)$$

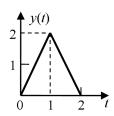
A, 
$$\delta(t) - 2e^{-t}u(t)$$
 B,  $u(t) - 2e^{-t}u(t)$  C,  $\delta(t) - u(t)$  D,  $\delta(t) + u(t)$ 

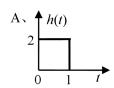
$$C \cdot \delta(t) - u(t)$$

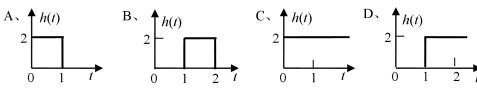
$$D \cdot \delta(t) + u(t)$$

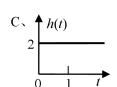
**17.** 已知一个 LTI 系统, 输入 f(t)与零状态响应 y(t)如图所示, 则系统 h(t)为(

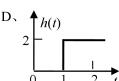












**18.** 若 f(t) \* h(t) = y(t), 则 f(3t) \* h(3t) = (

Α.	y(3t)

B. 
$$3y(3t)$$

(3t) B. 
$$3y(3t)$$
 C.  $\frac{1}{3}y(3t)$  D.  $y(\frac{t}{3})$ 

D. 
$$y(\frac{t}{3})$$

**19.** 给定系统差分方程为y(n)+3y(n-1)+2y(n-2)=2f(n), 当输入f(n)=u(n)时, 系统的全响应为  $y(n) = \left[\frac{1}{3} + 4 \times (-1)^n - \frac{28}{3} \times (-2)^n\right] u(n)$ , 则系统的零输入响应为

( )

A. 
$$[4 \times (-1)^n - \frac{28}{3} \times (-2)^n] u(n)$$
 B.  $[(-1)^{n+1} + \frac{8}{3} \times (-2)^n] u(n)$ 

B. 
$$[(-1)^{n+1} + \frac{8}{3} \times (-2)^n] u(n)$$

C. 
$$[5 \times (-1)^n - 12 \times (-2)^n]u(n)$$

C. 
$$[5 \times (-1)^n - 12 \times (-2)^n]u(n)$$
 D.  $[\frac{1}{3} - (-1)^n + \frac{8}{3} \times (-2)^n]u(n)$ 

**20.**给定系统微分方程为v''(t)+5v'(t)+6v(t)=2f(t), 当输入 $f(t)=e^{-t}u(t)$ 时,系统 的全响应为 $y(t) = (e^{-t} - 4e^{-2t} + 2e^{-3t})u(t)$ ,则系统的零输入响应为(

A. 
$$(e^{-t} - 2e^{-2t} + e^{-3t})u(t)$$

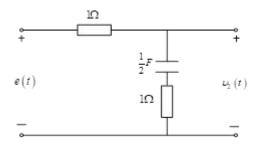
B. 
$$(-4e^{-2t} + 2e^{-3t})u(t)$$

C. 
$$(e^{-t} - 4e^{-2t})u(t)$$

D. 
$$(-2e^{-2t} + e^{-3t})u(t)$$

## 二、填空题

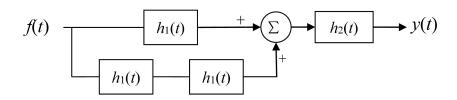
- **1.** 某 LTI 系统,对于系统的冲激响应  $e^{-t}u(t)$ ,则系统的阶跃响应为
- 2. 系统的全响应可以分为自由响应和 响应。
- 3. 若单位冲激响应为 h(t), 输入激励为 f(t), 则 v(t)=h(t)\*f(t) 是该系统的 \_\_\_\_\_响应。
- **4.** 如果一线性时不变系统的单位冲激响应为h(t),则该系统的阶跃响应g(t)
- 的响应。
- **6.** 如果一线性时不变系统的输入为f(t),零状态响应为 $y_{zs}(t) = 2f(t-t_0)$ ,则该 系统的单位冲激响应h(t)为\_\_\_\_\_。
- 7. 连续时间系统系统结构中常用的基本运算有积分器、加法器和。
- **8.** 如下图所示,若激励信号 $e(t) = (e^{-2t} + e^{-3t})u(t)$ ,那响应 $v_2(t) = \underline{\hspace{1cm}}$ 。



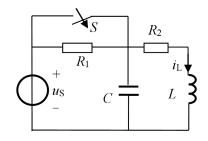
**9.** 若卷积  $f(t)*g(t) = e^{-2t}u(t)$ , 则  $f'(t)*g(t) = e^{-2t}u(t)$ 

## 三、分析计算题

1. 如图所示系统由几个"子系统"组成,各系统的冲激响应分别为:  $h_1(t) = \delta(t-1)$ ,  $h_2(t) = u(t) - u(t-3)$ , 求总系统的冲激响应 h(t)。



- **2.** 一个 LTI 系统有两个初始状态  $y_1(0)$ 与  $y_2(0)$ ,其零输入响应为  $y_0(t)$ ,已知当  $y_1(0)$  = 1, $y_2(0)$  = 0 时, $y_0(t)$  = 2e<sup>-t</sup> + 3e<sup>-3t</sup>, $t \ge 0$ ;而当  $y_1(0)$  = 0, $y_2(0)$  = 1 时, $y_0(t)$  = 4e<sup>-t</sup> 2e<sup>-3t</sup>, $t \ge 0$ ;求:
- (1) 当  $y_1(0) = 5$ ,  $y_2(0) = 3$  时,系统的零输入响应  $y_0(t)$ ;
- (2) 若系统输入激励为 f(t)时的零状态响应为  $y_1(t) = 2 + e^{-t} + 2e^{-3t}$ ,  $t \ge 0$ , 则当  $y_1(0) = 2$ ,  $y_2(0) = 5$  时,且激励为 3f(t)时,系统的零输入响应  $y_0(t)$ 和系统的完全响应 y(t)。
- **3.** 如图所示电路,开关 S 原是闭合的,电路处于稳态。若 S 在 t = 0 时打开,已 知  $u_s$ =42V,L=1/12H,C=1F, $R_1$ =1 $\Omega$ , $R_2$ =0.75 $\Omega$ ,求  $t \ge 0$  时的电感电流  $i_L(t)$ 。

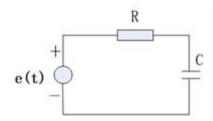


- 4. 计算下列各卷积:
  - (1)  $2e^{-2t}\varepsilon(t) * \delta'(t)$
  - $(2) 3e^{-3t} \varepsilon(t) * \varepsilon(t)$
  - $(3) 2e^{-2t}\varepsilon(t) * 3e^{-3t}\varepsilon(t)$
- **5.** 给定系统的微分方程 y''(t) + 3y'(t) + 2y(t) = f'(t) + 3f(t), 当输入为  $f(t) = e^{-4t} \varepsilon(t)$ 时,系统的全响应为  $y(t) = (\frac{14}{3}e^{-t} \frac{7}{2}e^{-2t} \frac{1}{6}e^{-4t})\varepsilon(t)$ 。 试确定系统的零输入响应和零状态响应,自然响应和强迫响应,瞬态响应和稳态响应。
- **6.** 系统的微分方程 2y''(t)+6y'(t)+4y(t)=f'(t)+5f(t), 当初始状态 y(0)=2,y'(0)=1时,求系统零输入响应  $y_{x}(t)$ 。
- 7.一个LTI 系统在相同的初始状态下,当输入为f(t)时,全响应为 $y(t) = 2e^{-t} + \cos 2t$ ,  $t \ge 0$ ; 当输入为 2f(t)时,全响应为 $y(t) = e^{-t} + 2\cos 2t$ ,  $t \ge 0$ ; 求:
- (1) 系统的零输入响应  $y_0(t)$ ;
- (2) 系统的零状态响应  $y_t(t)$ ;
- (3) 在相同的初始状态下,输入为4f(t)时的全响应。
- **8.** 一个 LTI 系统在相同的初始状态下,当输入为 f(t)时,全响应为  $y(t) = 2e^{-3t} + \sin 2t$ ,  $t \ge 0$ ; 当输入为 2f(t)时,全响应为  $y(t) = e^{-3t} + 2\sin 2t$ ,  $t \ge 0$ ; 求:
  - (1) 系统的零输入响应  $y_0(t)$ ;
  - (2) 系统的零状态响应  $y_t(t)$ ;
  - (3) 初始条件增大 1 倍,输入为 0.5f(t)时的全响应 y(t)。
- **9.** 一个 LTI 系统初始状态 y(0) = 2 时,系统的零输入响应  $y_0(t) = 6e^{-4t}$ ,  $t \ge 0$ ;而 当初始状态 y(0) = 8 时及输入激励 f(t)共同作用下产生的完全响应  $y(t) = 3e^{-4t} + 5e^{-t}$ ,

 $t \ge 0$ ; 求:

- (1) 当初始状态 y(0) = 8 时,系统的零输入响应  $y_0(t)$ ;
- (2) 输入激励 f(t)的零状态响应  $y_f(t)$ ;
- (3) 当初始状态 y(0) = 1 以及输入激励为 3f(t)共同作用下产生的完全响应 y(t);
- **10.** RC 电路图如图所示,已知:  $e(t) = E[u(t) u(t \tau_0)]$ , 其中 E 为常数, 求解:

 $U_R(t)$ ,  $U_C(t)$ 



11. 已知系统方程是
$$\frac{d^2}{dt^2}r(t) + 3\frac{d}{dt}r(t) + 2r(t) = \frac{d^3}{dt^3}e(t) + 4\frac{d^2}{dt^2}e(t) - 5e(t)$$
, 求 h(t)