

1-5 试判断下列信号是否是周期信号。若是周期信号，确定其周期。

(1) $f(t) = 3\sin(2t) + 6\sin(\pi t)$

(2) $f(t) = (a\sin t)^2$

(3) $f(t) = \cos\left(2t + \frac{\pi}{4}\right)$

(4) $f(t) = \cos(2\pi t), t \geq 0$

(5) $f[k] = e^{j[(k/4) - \pi]}$

(6) $f[k] = \cos^2\left(\frac{\pi k}{8}\right)$

(7) $f[k] = \cos\left(\frac{k}{2}\right)\cos\left(\frac{\pi k}{4}\right)$

(8) $f[k] = \cos\left(\frac{\pi k}{4}\right) + \sin\left(\frac{\pi k}{8}\right) - 2\cos\left(\frac{\pi k}{2}\right)$

1-6 已知虚指数信号

$$f(t) = e^{j\omega_0 t}$$

其角频率为 ω_0 ，基本周期为 $T = 2\pi / |\omega_0|$ 。如果对 $f(t)$ 以抽样间隔 T_s 进行均匀抽样得离散时间序列

$$f[k] = f(kT_s) = e^{j\omega_0 k T_s}$$

试求出使 $f[k]$ 为周期信号的抽样间隔 T_s 。

1-7 已知正弦信号

$$f(t) = \sin(20t)$$

对 $f(t)$ 等间隔抽样，求出使 $f[k] = f(kT_s)$ 为周期序列的抽样间隔 T_s 。

1-8 试判断下列信号中哪些为能量信号，哪些为功率信号，或者都不是。

(1) $f(t) = 5\sin(2t - \theta)$

(2) $f(t) = 5e^{-2t}$

(3) $f(t) = 10t, t \geq 0$

(4) $f[k] = (-0.5)^k, k \geq 0$

(5) $f[k] = 1, k \geq 0$

(6) $f[k] = e^{j2k}, k \geq 0$

1-9 判断下列系统是否为线性系统，其中 $y(t)$ 、 $y[k]$ 为系统的完全响应， $x(0)$ 、 $x[0]$ 为系统初始态， $f(t)$ 、 $f[k]$ 为系统输入激励。

(1) $y(t) = x(0) + f(t) \cdot \frac{df(t)}{dt}$

(2) $y(t) = x(0) \lg f(t)$

(3) $y(t) = \lg x(0) + \int_0^t f(\tau) d\tau$

(4) $y(t) = x(0) + 3t^2 f(t)$

(5) $y(t) = x(0) \sin 5t + f(t)$

(6) $y[k] = x[0] + f[k] \cdot f[k-1]$

(7) $y[k] = (k-1)x[0] + (k-1)f[k]$ (8) $y[k] = x[0] + \sum_{i=0}^{k+2} k^2 f[i] \quad (k = 0, 1, 2, \dots)$

1-5 试判断下列信号是否是周期信号。若是周期信号，确定其周期。

(1) $f(t) = 3\sin(2t) + 6\sin(\pi t)$ 否 (2) $f(t) = (a\sin t)^2$ 是

(3) $f(t) = \cos\left(2t + \frac{\pi}{4}\right)$ 是 (4) $f(t) = \cos(2\pi t), t \geq 0$ 否

(5) $f[k] = e^{j[(k/4) - \pi]}$ 否 (6) $f[k] = \cos^2\left(\frac{\pi k}{8}\right)$ 是

(7) $f[k] = \cos\left(\frac{k}{2}\right)\cos\left(\frac{\pi k}{4}\right)$ 否 (8) $f[k] = \cos\left(\frac{\pi k}{4}\right) + \sin\left(\frac{\pi k}{8}\right) - 2\cos\left(\frac{\pi k}{2}\right)$ 是

解: (1) 设 $f(t+T) = f(t)$

当 $t=0$, 有 $f(T) = 0$

则 $\sin 2T = -2\sin \pi T$

考虑到幅度不同, 要求 $\sin 2T = \sin \pi T = 0$

只能 $T=0$

\therefore 不是

$$(2) f(t) = a^2 \cdot \frac{1 - \cos 2t}{2} \\ = \frac{a^2}{2} - \frac{a^2}{2} \cos 2t$$

$$T = k\pi \quad (k \in \mathbb{N}^*)$$

$$(3) T = k\pi \quad (k \in \mathbb{N}^*)$$

(4) 在 $(-\infty, +\infty)$ 内不存在 T , 因 D 为 $[0, +\infty)$ \therefore 无周期性

$$(5) \frac{N}{4} = 2m\pi \quad N = 8m\pi \quad (m \in \mathbb{N}^*) \quad (N \in \mathbb{N}^*)$$

矛盾 \therefore 无周期性

$$(6) \quad \frac{\pi N}{8} = m\pi \quad N = 8m \quad (m \in \mathbb{N}^*) \therefore N = 8$$

(7) 由于 $\forall N$, $\cos(\frac{k}{2})$ 无周期性 但 $\cos(\frac{\pi}{4}k)$ 有周期性

而 $\cos(\frac{\pi}{4}k)$ 不恒为 0

$\therefore f(t)$ 无周期性

(8) 当 $N = 16$ 显然成立

故 N 一定为 16 的约数

但 $N = 8$ 时 $f[k+8] \neq f[k]$, 那么 N 不是 8 的约数

$\therefore N = 16$

1-8 试判断下列信号中哪些为能量信号, 哪些为功率信号, 或者都不是。

(1) $f(t) = 5\sin(2t - \theta)$

(2) $f(t) = 5e^{-2t}$

(3) $f(t) = 10t, t \geq 0$

(4) $f[k] = (-0.5)^k, k \geq 0$

(5) $f[k] = 1, k \geq 0$

(6) $f[k] = e^{j2k}, k \geq 0$

解 (1) $f(t) = 5\sin(2t - \theta)$

$$T = \pi$$

$$\therefore E = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} |f(t)|^2 dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{25T}{2}$$

$$E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{25}{2} = \frac{25}{2}$$

$$P \in (0, \infty)$$

\therefore 功率信号

(2) $f(t) = 5e^{-2t}$

$$E = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} |f(t)|^2 dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \left(\frac{5}{4} e^{2T} - \frac{5}{4} e^{-2T} \right)$$

$$E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{5}{4} \cdot \frac{e^{2T}}{T}$$

$$P \rightarrow \infty$$

都不是

$$(3) f(t) = 10t \quad (t \geq 0)$$

$$E = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^{\frac{T}{2}} 100t^2 dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \left. \frac{100}{3} t^3 \right|_0^{\frac{T}{2}}$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{25}{3} T^2 \quad E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{25}{3} T \quad P \rightarrow \infty$$

∴ 都不是

$$(4) f[k] = (-0.5)^k, k \geq 0$$

$$E = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^N \frac{1}{4^i}$$

$$= \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1 - (\frac{1}{4})^{N+1}}{1 - \frac{1}{4}}$$

$$= \frac{4}{3}$$

$$E \in (0, \infty)$$

$$P = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{4}{3} \cdot \frac{1}{2^{N+1}}$$

$$= 0$$

$$P = 0$$

能量信号

$$(5) f[k] = 1 \quad (k \geq 0)$$

$$E = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^N 1$$

$$= \lim_{N \rightarrow \infty} (N+1) \quad E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N+1}{2N+1} = \frac{1}{2} \quad P \in (0, \infty)$$

功率信号

$$(6) f[k] = e^{j2k} \quad (k \geq 0)$$

$$E = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^N |e^{j2i}|$$

$$= \lim_{N \rightarrow \infty} (N+1) \quad E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N+1}{2N+1} = \frac{1}{2} \quad P \in (0, \infty)$$

功率信号

1-9 判断下列系统是否为线性系统，其中 $y(t)$ 、 $y[k]$ 为系统的完全响应， $x(0)$ 、 $x[0]$ 为系统初始状态， $f(t)$ 、 $f[k]$ 为系统输入激励。

$$(1) y(t) = x(0) + f(t) \cdot \frac{df(t)}{dt}$$

$$(2) y(t) = x(0) \lg f(t)$$

$$(3) y(t) = \lg x(0) + \int_0^t f(\tau) d\tau$$

$$(4) y(t) = x(0) + 3t^2 f(t)$$

$$(5) y(t) = x(0) \sin 5t + f(t)$$

$$(6) y[k] = x[0] + f[k] \cdot f[k-1]$$

$$(7) y[k] = (k-1)x[0] + (k-1)f[k] \quad (8) y[k] = x[0] + \sum_{i=0}^{k+2} k^2 f[i] \quad (k = 0, 1, 2, \dots)$$

解 (1) 零状态响应 $y_f(t) = f(t) \cdot \frac{df(t)}{dt}$

$$\text{有 } T\{kf(t)\} = k^2 y_f(t), \text{ 非线性}$$

\therefore 系统非线性

(2) 无法分解为零输入、零状态响应

\therefore 系统非线性

(3) 零输入响应 $y_x(t) = \lg x(0)$

$$\text{有 } T\{kx(0)\} = y_x(t) + \lg k, \text{ 非线性}$$

\therefore 系统非线性

(4) $y(t) = y_x(t) + y_f(t)$ 可分解

$$y_x(t) = x(0) \text{ 显然线性}$$

$$y_f(t) = 3t^2 f(t)$$

$$T\{kf(t)\} = 3t^2 \cdot kf(t) = ky_f(t) \text{ 线性}$$

\therefore 系统线性

$$(5) y(t) = y_x(t) + y_f(t)$$

$$y_x(t) = x(0) \sin 5t$$

$$y_f(t) = f(t) \quad \text{可分解}$$

$$T\{kx(0)\} = kx(0) \sin 5t = k y_x(t) \quad \text{线性}$$

$$y_f(t) \text{ 显然线性}$$

\therefore 系统线性

$$(6) y_f[k] = f[k] f[k-1]$$

$$T\{\alpha f[k]\} = \alpha^2 y_f[k] \quad \text{非线性}$$

\therefore 系统非线性

$$(7) y[k] = y_x[k] + y_f[k]$$

$$y_x[k] = (k-1)x[0]$$

$$y_f[k] = (k-1)f[k] \quad \text{可分解}$$

$$T\{\alpha x[0]\} = (k-1)\alpha x[0] = \alpha y_x[k] \quad \text{线性}$$

$$y_f(t) \text{ 同理线性}$$

\therefore 系统线性

$$(8) \quad y[k] = y_x[k] + y_f[k]$$

$$y_x[k] = x[0]$$

$$y_f[k] = \sum_{i=0}^{k+2} k^2 f[i] \quad \text{可分解}$$

y_x 显然线性

$$T\{\alpha f[k]\} = \sum_{i=0}^{k+2} k^2 \cdot \alpha f[i] = \alpha \sum_{i=0}^{k+2} k^2 f[i] = \alpha y_f[k]$$

线性

\therefore 系统线性