

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。

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

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

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

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

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

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

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

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

1-6 已知虚指数信号

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

其角频率为  $\omega_0$ ，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。

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

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

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

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

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

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

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

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

$$= \frac{a^2}{2} - \frac{a^2}{2} \cos 2t$$

$T = k\pi$  ( $k \in N^*$ )

(3)  $T = k\pi$  ( $k \in N^*$ )

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

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

矛盾  $\therefore$  无周期性

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

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

$$T = \pi$$

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

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{2\int_T}{2} \quad E \rightarrow \infty$$

$$P = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{25}{2} = \frac{25}{2} \quad P \in (0, \infty)$$

∴ 功率信号

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

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

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

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

都不是

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

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

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

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

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

$\therefore$  都不是

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

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

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

$$= \frac{4}{3} \quad E \in (0, \infty)$$

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

$$= 0$$

$$P = 0$$

能重傳號

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

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

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

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

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  $y_f(t) = f(t) \cdot \frac{df(t)}{dt}$

有  $T\{k f(t)\} = k^2 y_f(t)$ , 非线性

∴ 系统非线性

(2) 无法分解为零输入、零状态响应

∴ 系统非线性

(3) 零输入响应  $y_x(t) = \lg x(0)$

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

∴ 系统非线性

(4)  $y(t) = y_x(t) + y_f(t)$  可分解

$y_x(t) = x(0)$  显然线性

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

$$T\{k f(t)\} = 3t^2 \cdot k f(t) = k y_f(t) \text{ 线性}$$

∴ 系统线性

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

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

$$y_f(t) = f(t) \quad \text{可分解}$$

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

$y_f(t)$  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

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

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

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

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

$y_f(k)$  同理线性

$\therefore$  系统线性

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

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

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

$y_x$  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