

东南大学考试卷答案 (A 卷)

课程名称 信号与线性系统 考试学期 09-10-3 得分 _____
适用专业 信息学院、吴健雄学院 考试形式 闭卷 考试时间长度 120 分钟

一、选择题 (每题只有一个正确答案, 共 10 小题, 每小题 2 分)

1、已知某系统的状态方程为 $\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e(t)$, 则下列选项中不可能是该系统的零输入响应的是 (C)

A $e^{-t} \varepsilon(t)$; B 0; C $e^{9t} \varepsilon(t)$; D $e^{-9t} \varepsilon(t)$

2、连续时间信号 $f(t)$ 的最高频率分量为 100 Hz, 现对信号 $4f(5t-10)$ 进行理想抽样, 则奈奎斯特抽样频率为 (D)

A 100 Hz B 200 Hz C 500 Hz D 1000 Hz

3、LTI 因果离散系统 $y(k+2) + \frac{5}{2}y(k+1) + y(k) = 2e(k+1) + 4e(k)$, 系统稳定性描述正确的是 (A)

A 不稳定 B 稳定 C 临界稳定 D 不确定

4、LTI 离散系统的差分方程为 $y(k+2) - y(k) = e(k+1) + e(k)$, 则该系统的状态变量的个数是 (B)

A 一个 B 二个 C 三个 D 无法确定

5、某函数的双边拉氏变换为 $F(s) = \frac{s}{(s-3)(s-1)}$, 则其收敛区为 (D)

A $\text{Re}[s] < 1$ B $\text{Re}[s] > 3$ C $1 < \text{Re}[s] < 3$ D 无法确定

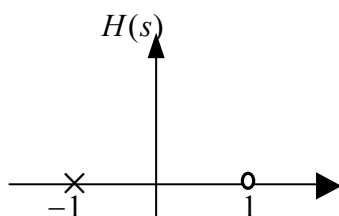
6、已知左边序列的 z 变换 $F(z) = \frac{z^2 + z}{z^3 - 2z + 1}$, 则 $f(-1) = ?$ (A)

A 1 B 2 C 0 D -1

7、若已知 $F[f(t)] = F(j\omega)$ ，则 $f(4-2t)$ 的傅里叶变换为 (D)。

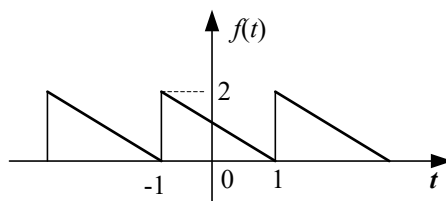
- A $-\frac{1}{2}e^{2j\omega}F(j\frac{\omega}{2})$ B $\frac{1}{2}e^{-j\frac{\omega}{2}}F(-j\frac{\omega}{2})$
 C $\frac{1}{2}e^{2j\omega}F(-j\frac{\omega}{2})$ D $-\frac{1}{2}e^{-2j\omega}F(-j2\omega)$

8、信号 $e(t) = 5\cos(200t) + 7\cos(800t)$ 通过一具有如下零极图的系统，则下述结论中正确的是 (D)



- A 幅度失真、相位不失真 B 幅度不失真、相位不失真
 C 幅度失真、相位失真 D 幅度不失真、相位失真

9、周期信号 ($T=2$) 如下图所示,下列对其含有的谐波分量的描述中最准确的是 (A)



- A 只有直流、正弦项 B 只有直流、余弦项
 C 只有奇次余弦项 D 只有偶次正弦项

10、下列叙述中错误的是: (C)

- A. 若 $f(k)$ 是一个实数序列, 则 $F(e^{j\omega}) = F^*(e^{-j\omega})$;
 B. 若 $f(k)$ 是一个实数序列, 则 $|F(e^{j\omega})| = |F^*(e^{-j\omega})|$;
 C. 若 $f(k)$ 是一个实奇序列, 则 $F(e^{j\omega}) = F(e^{-j\omega})$;
 D. 若 $f(k)$ 是一个实偶序列, 则 $F(e^{j\omega}) = F(e^{-j\omega})$;

二、简答题（共 8 题，共 50 分）

1、（7 分）已知 $f_1(k) = (2)^{k+1} \varepsilon(k+1)$ ， $f_2(k) = \delta(2-k) + \varepsilon(k+1)$ 。求两序列的卷积

$$y(k) = f_1(k) * f_2(k)。$$

解：

$$\text{时域： } f_1(k) * \delta(2-k) = 2^{k-1} \varepsilon(k-1), \quad f_1(k) * \varepsilon(k+1) = (2^{k+3} - 1) \varepsilon(k+2)$$

$$\text{Z 变换： } f_1(k) * \delta(2-k) = 2^{k-1} \varepsilon(k-1), \quad F_1(z)E(z) = \frac{z}{z-2} z \frac{z}{z-1} z$$

$$f_1(k) * \varepsilon(k+1) = (2^{k+3} - 1) \varepsilon(k+2)$$

2、（6 分）已知 LTI 因果离散系统 $y(k) - y(k-1) - 2y(k-2) = e(k-1) + e(k-2)$ ，已知

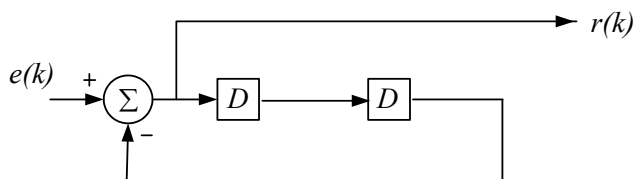
$$y_{zi}(-1) = 1, \quad y_{zi}(-2) = 2, \quad \text{若 } e(k) = \varepsilon(k),$$

求系统的零输入响应、零状态响应和全响应；

解：

$$y_{zi} = (-1)^k \varepsilon(k) + 4z^k \varepsilon(k), \quad y_{zs} = (2^k - 1) \varepsilon(k), \quad y = y_{zi} + y_{zs}$$

3、（6 分）已知某 LTI 因果离散系统的输入为 $e(k)$ ，输出为 $r(k)$ ，其框图如图所示。



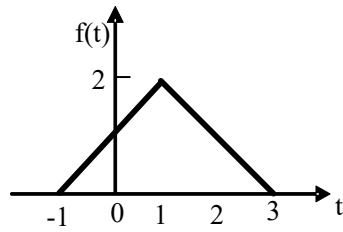
列写该系统的状态方程和输出方程；

解：

$$\begin{cases} x_1(k+1) = x_2(k) \\ x_2(k+1) = -x_1(k) + e(k) \end{cases}, \quad r(k) = -x_1(k) + e(k)$$

4、（6 分）已知信号 $f(t)$ 波形如下，试求其傅里叶变换 $F(j\omega) = |F(j\omega)|e^{j\varphi(\omega)}$ 的 $\varphi(\omega)$ 及

$$F(0)。$$



解:

$$f(t) = \delta(t-1), F(j\omega) = G(j\omega)e^{-j\omega}, \varphi(\omega) = -\omega, F(0) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)dt = 4$$

5、(6分) 求 z 变换 $F(z) = \frac{z+1}{(z-1)(z-2)}$, 在不同收敛域情况下对应的序列

解:

$$F(z) = \frac{3}{z-2} - \frac{2}{z-1}$$

ROC $|z| > 2$ 右边, $f(k) = 3 \cdot 2^{k-1} \varepsilon(k-1) - 2\varepsilon(k-1)$

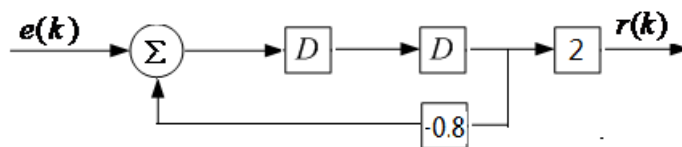
ROC $|z| < 1$ 左边, $f(k) = -3 \cdot 2^{k-1} \varepsilon(-k) + 2\varepsilon(-k)$

ROC $1 < |z| < 2$ 双边, $f(k) = -3 \cdot 2^{k-1} \varepsilon(-k) - 2\varepsilon(k-1)$

6、(7分) 某二阶系统的差分方程为: $H(z) = \frac{2}{z^2 + 0.8}$, 试画出系统的框图, 并求系统

对信号 $e(k) = 1 + \cos(\frac{\pi}{2}k) + 2\sin(\pi k)$ 的响应。

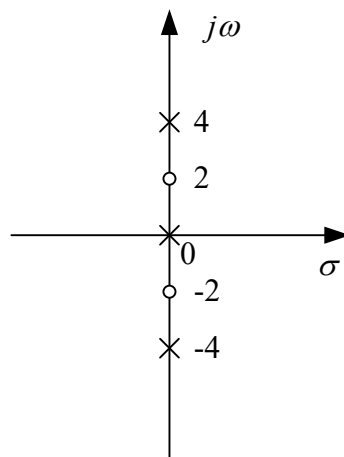
解:



$$e(k) = 1 + \cos(\frac{\pi}{2}k) = 1 + \frac{1}{2}e^{j\frac{\pi}{2}k} + e^{-j\frac{\pi}{2}k},$$

$$\left. \begin{array}{l} H(1) = \frac{10}{9} \\ H(e^{j\frac{\pi}{2}}) = H(e^{-j\frac{\pi}{2}}) = -10 \end{array} \right\} \Rightarrow r(k) = \frac{10}{9} + 10\cos(\frac{\pi}{2}k + \pi) = \frac{10}{9} - 10\cos(\frac{\pi}{2}k)$$

- 7、（6分）一系统函数 $H(s)$ 的零极点图如下图所示，且 $h(0^+) = 1$ 。如果输入 $e(t) = \sin(\omega t)\varepsilon(t)$ ，请求出在 $\omega = 1$ 时系统的响应，并指出自由响应分量，受迫响应



分量，瞬态响应分量和稳态响应分量。

解： $H(s) = \frac{1}{s} * \frac{(s+j2)(s-j2)}{(s+j4)(s-j4)} A_0$, $\lim_{s \rightarrow \infty} sH(s) = A_0 = h(0^+) = 1 \Rightarrow H(s) = \frac{s^2+4}{s(s^2+16)}$

$$R(s) = \frac{w}{w^2 + s^2} = \frac{1}{s^2 + 1} \Rightarrow R(s) = \frac{1}{s^2 + 1} * \frac{s^2 + 4}{s(s^2 + 16)} \Rightarrow r(t) = L^{-1}\{R(s)\} = \dots$$

- 8、（6分）一因果系统函数 $H(s) = \frac{1}{s^5 + 2s^4 + 2s^3 + 4s^2 + 11s + 10}$ ，试判断该系统是否稳定，并确定具有正实部的特征根和负实部特征根的个数。

解：

$$S^5 \quad 1 \quad 2 \quad 11 \quad \varepsilon \rightarrow 0, 4 - \frac{12}{\varepsilon} < 0, 6 - \frac{5\varepsilon^2}{2\varepsilon - 6} > 0, \text{变号 2 次, 系统不稳定}$$

$$S^4 \quad 2 \quad 4 \quad 10 \quad \text{有两个正实部特征根, 3 个负实部特征根}$$

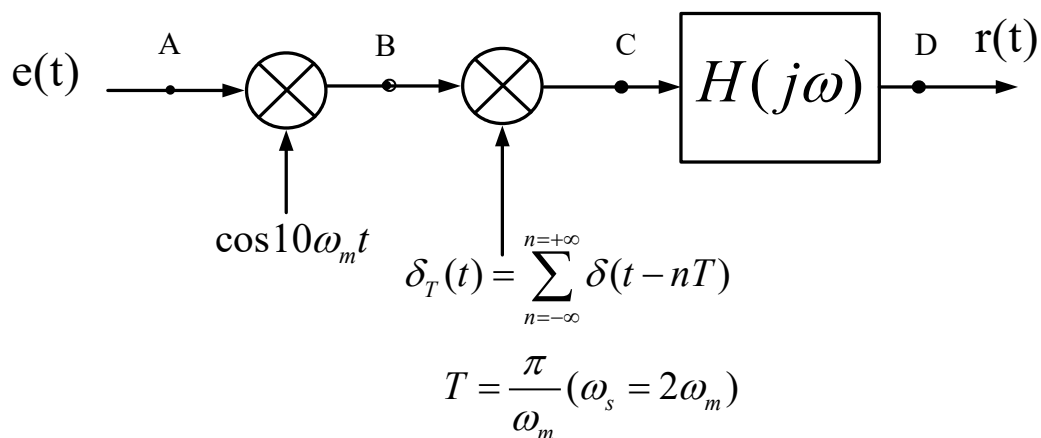
$$S^3 \quad 0(\varepsilon) \quad 6$$

$$S^2 \quad 4 - \frac{12}{\varepsilon} \quad 10$$

$$S^1 \quad 6 - \frac{5\varepsilon^2}{2\varepsilon - 6} \quad 0$$

$$S^0 \quad 10$$

三、(15 分) 已知一系统的框图如图所示，其中输入 $e(t) = \frac{\omega_m}{2\pi} \text{Sa}(\frac{\omega_m t}{2})$ ，滤波子系统的频响为 $H(j\omega) = 1[\varepsilon(\omega + \omega_m) - \varepsilon(\omega - \omega_m)]$ 。试：

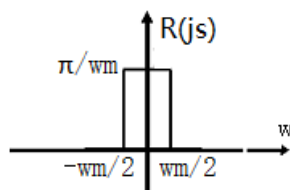


- 1、分别画出图中 A、B、C、D 各点的频谱图；
- 2、输出 $r(t)$ 与输入 $e(t)$ 相比较是否有失真？请给出理由。

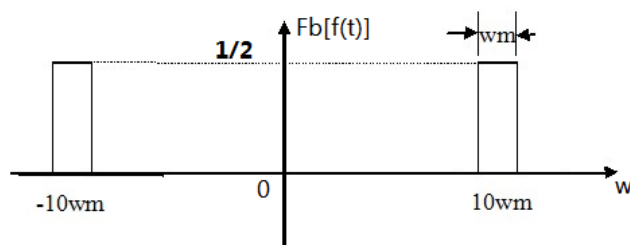
解：

1.由互易定理知：

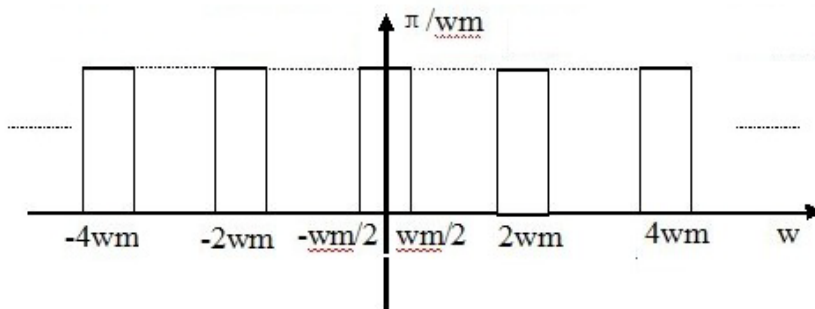
A 点：



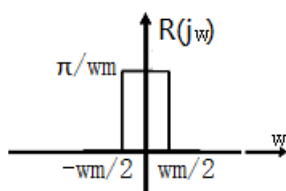
B 点：



由理想抽样定理知 C 点：



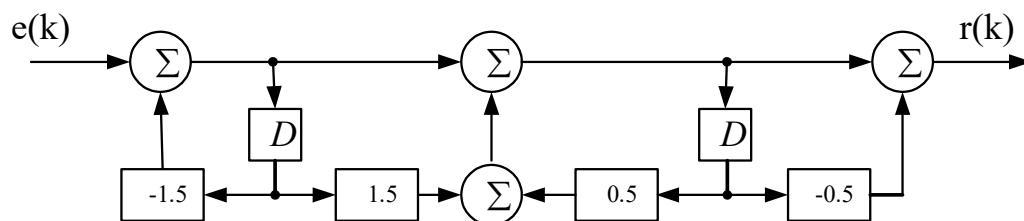
由滤波得 D 点：



2. 无失真，信号频带内各分量衰减相同，无相位偏移

四、(15 分) 已知某离散时间系统的框图如下， $r_{zi}(0) = r_{zi}(1) = 2$ ， $e(k) = \varepsilon(k)$ 。

- 1、试求该系统的传输函数；
- 2、确定系统的阶数，并说明理由；
- 3、该系统是否是一个稳定系统?说明理由；
- 4、求全响应。



解：

$$\begin{cases} e(k) - x_1(k-1) - 1.5 = x_1(k) \\ \frac{x_1(k) + 1.5x_1(k-1)}{e(k)} + \frac{1}{2}x_2(k-1) = x_2(k \in N) \\ r(k) = x_2(k) - \frac{1}{2}x_2(k-1) \end{cases},$$

$$r(k) = e(k), E(z) = x_1(z) + \frac{3}{2}Z^{-1}x_1(z), \quad x_1(z)(1 + \frac{3}{2}z^{-1}) = x_1(z)(1 - \frac{1}{2}z^{-1}),$$

$$R(z) = (1 - \frac{1}{2}z^{-1})x_2(z), \quad R(z) = (1 - \frac{1}{2}z^{-1}) * \frac{1 + \frac{3}{2}z^{-1}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} * \frac{1}{1 + \frac{3}{2}z^{-1}} * \frac{1}{1 + \frac{3}{2}z^{-1}} E(z)$$

$$= \frac{(1 - \frac{1}{2}z^{-1})(1 + \frac{3}{2}z^{-1})}{(1 - \frac{1}{2}z^{-1})(1 + \frac{1}{2}z^{-1})} E(z) = \frac{(2z - 1)(2z + 3)}{(2z - 1)(2z + 3)} E(z)$$

$$H(z) \geq 1, D(z) = (2\delta - 1)(2\delta + 3) = 0, \delta_1 = \frac{1}{2}, \delta_2 = -\frac{3}{2},$$

$$r_{zi}(k) = C_1(\frac{1}{2})^k \varepsilon(k) + C_2(1 - \frac{3}{2})^k \varepsilon(k), \quad \begin{cases} C_1 + C_2 = 2 \\ r_{zi}(1) = \frac{1}{2}C_1 - \frac{3}{2}C_2 = 4 \end{cases},$$

$$\begin{cases} C_1 + C_2 = 2 \\ C_1 - 3C_2 = 4 \end{cases}, \quad \text{可得: } C_1 = -\frac{1}{2}, C_2 = \frac{5}{2}$$

$$r_{zi}(k) = \frac{5}{2} * (\frac{1}{2})^k \varepsilon(k) - \frac{1}{2}(-\frac{3}{2})^k \varepsilon(k), \quad D(z) = (2\delta - 1)(2\delta + 3), \quad \text{系统为 2 阶}$$

$$|\delta_{1,2}| > 1, \quad \text{系统不稳定, } \sigma(k) = \varepsilon(k)(1 + \frac{5}{2}(\frac{1}{2})^k - \frac{1}{2}(\frac{3}{2})^k)$$