

姓名

学号

## 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 11-12-3 得分

适用专业 信息科学与工程学院、  
吴健雄学院、理科班 考试形式 闭卷 考试时间长度 120 分钟

题目	一	二	三	四	五	六	七	八	九	十	十一		总分
得分													
批阅人													

## 一、简单计算或论述证明题 (共 7 题, 共计 56 分)

1、已知某 LTI 连续因果系统的特征多项式为  $D(s) = s^5 + s^4 + 2s^3 + 2s^2 + 2s + 2$ , 试分析其特征根在  $s$  左半开平面、虚轴以及  $s$  右半开平面上的个数; 并判断该系统的稳定性。

解:

$$S^5 \quad 1 \quad 2 \quad 2$$

$$S^4 \quad 1 \quad 2 \quad 2$$

$$S^3 \quad 0(\varphi) \quad 0(\varphi)$$

$$S^2 \quad 1 \quad 2$$

$$S^1 \quad -4 \quad 0$$

$$S^0 \quad 2 \quad 0$$

坐标轴左半平面 2 个根, 右半平面 3 个根, 所以该系统不稳定。

2、求序列  $f_1(k) = \{-1, -2, 0, 2, 1; k = -2, -1, 0, 1, 2\}$  和  $f_2(k) = \{-1, 2, 1; k = -1, 0, 1\}$  的卷积和。

解:

$$\begin{array}{r}
 \begin{array}{cccccc}
 -1 & -2 & 0 & 2 & 1 & \\
 & -1 & 2 & 1 & & \\
 \hline
 & -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\
 & -2 & -4 & 0 & 4 & 2 \\
 & 1 & 2 & 0 & -2 & -1 \\
 \hline
 1 & 0 & -5 & -4 & 3 & 4 & 1
 \end{array}
 \end{array}$$

3、已知 LTI 离散因果系统  $y(k+2) + \frac{1}{6}y(k+1) - \frac{1}{6}y(k) = e(k+1) + 2e(k)$ , 求该系统在

激励  $e(k) = 2^k, -\infty < k < +\infty$  作用下的输出响应。

解:

$$H(z) = \frac{z+2}{z^2+6z-\frac{1}{6}}, \quad H(z)|_{z=2} = \frac{24}{25}, \quad y_{zs}(k) = \frac{24}{25} 2^k, -\infty < k < +\infty$$

4、已知某系统函数为  $H(z) = \frac{9.5z}{(z-0.5)(10-z)}$  求在以下两种收敛域：

$|z| > 10$  和  $0.5 < |z| < 10$  情况下系统的单位样值响应，并说明这两种情况下系统的稳定性与因果性。

解：

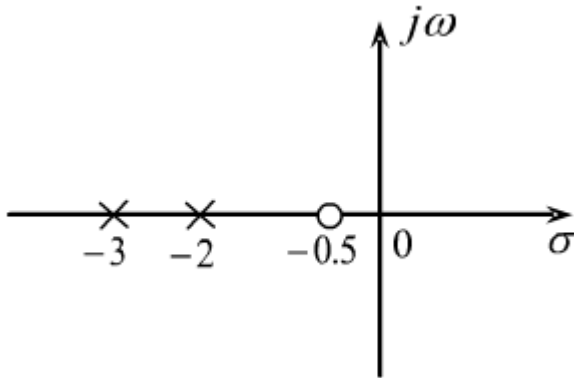
$$|z| > 10, H(z) = \frac{k_1}{z-0.5} + \frac{k_2}{z-10} = \frac{\frac{1}{2}}{z-0.5} - \frac{10}{z-10}, \quad h(k) = (0.5^k - 10^k) \varepsilon(k)$$

由此判断该系统不稳定，为因果系统。

$$0.5 < |z| < 10, h(k) = 0.5^k \varepsilon(k) + 10^k \varepsilon(-k-1)$$

该系统稳定为非因果系统。

5、已知某系统函数  $H(s)$  的极零点分布如图所示，且  $H(0)=2$ 。试写出系统函数，并判断该系统是否为最小相位系统，是否为全通系统。



解：

$$H(s) = k \frac{s+0.5}{(s+2)(s+3)}, \quad H(0) = k \frac{0.5}{6} = 2 \Rightarrow k = 24 \Rightarrow H(s) = \frac{24(s+0.5)}{(s+2)(s+3)},$$

所以有：零极点均位于左平面，为最小相位系统  
零极点不是镜像对称，为非全通系统

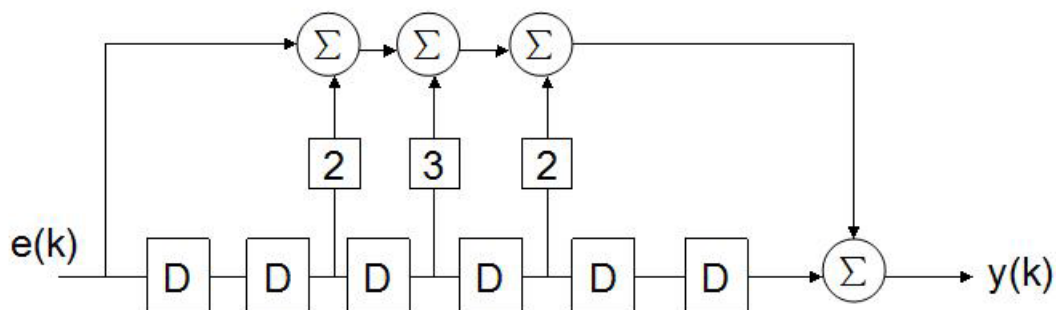
6、已知一 LTI 离散系统的单位函数响应为  $h(k) = \{1, 0, 2, 3, 2, 0, 1; k = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ ，试画出其框图，并判断它的稳定性。

解：

$$h(k) = \delta(k) + 2\delta(k-2) + 3\delta(k-3) + 2\delta(k-4) + \delta(k-6),$$

所以:  $H(z) = \frac{z^6 + 2z^4 + 3z^3 + 2z^2 + 1}{6}$ ,  $H(z)$  零极点位于单位圆内部, 所以系统稳定

系统框图如下:



二 (14 分) LTI 离散因果系统  $y(k) - \frac{1}{4}y(k-1) - \frac{1}{8}y(k-2) = e(k) + e(k-1)$ , 已知

$y_{zi}(-1) = 6$ ,  $y_{zi}(-2) = 36$ , 若  $e(k) = \varepsilon(k)$ ,

1、求系统的零输入响应、零状态响应和全响应; 并分别指出上述全响应中的自然响应和受迫响应, 以及瞬态响应和稳态响应。

2、试给出系统直接型框图, 并写出系统的状态方程和输出方程。

解:

$$1. H(z) = \frac{1 + z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}} = \frac{z^2 + z}{z^2 - \frac{1}{4}z - \frac{1}{8}} = \frac{z(z+1)}{(z - \frac{1}{2})(z + \frac{1}{4})}, \quad v_1 = \frac{1}{2}, v_2 = -\frac{1}{4},$$

$$\begin{cases} y_{zi}(k) = c_1 v_1^k + c_2 v_2^k, k \geq -2 \\ y_{zi}(-1) = c_1 v_1^{-1} + c_2 v_2^{-2} = 2c_1 - 4c_2 = 6 \\ y_{zi}(-2) = c_1 v_1^{-2} + c_2 v_2^{-2} = 4c_1 + 16c_2 = 36 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = 5 \\ c_2 = 1 \end{cases}$$

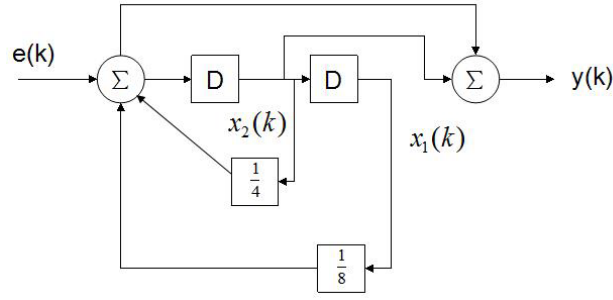
$$\text{所以: } y_{zi}(k) = \left[ 5\left(\frac{1}{2}\right)^k + \left(-\frac{1}{4}\right)^k \right] \varepsilon(k+2),$$

$$y_{zs}(z) = H(z)E(z) = \frac{z(z+1)}{(z - \frac{1}{2})(z + \frac{1}{4})} \frac{z}{z-1} = \frac{-2z}{z - \frac{1}{2}} + \frac{-\frac{1}{5}}{z + \frac{1}{4}} + \frac{\frac{16}{5}z}{z-1}, \text{ 所以有:}$$

$$y_{zs}(k) = \left[ -2\left(\frac{1}{2}\right)^k - \frac{1}{5}\left(-\frac{1}{4}\right)^k + \frac{16}{5} \right] \varepsilon(k),$$

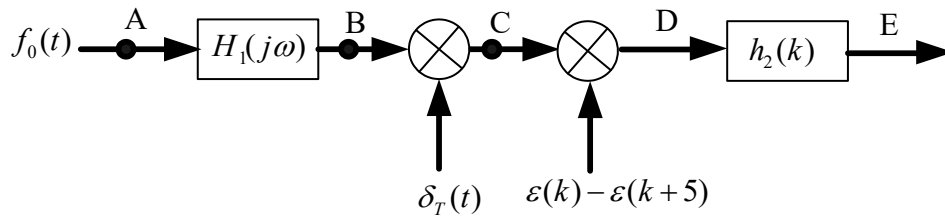
$$y(k) = y_{zi}(k) + y_{zs}(k) = \left[ 3\left(\frac{1}{2}\right)^k + \frac{4}{5}\left(-\frac{1}{4}\right)^k + \frac{16}{5} \right] \varepsilon(k)。$$

2.



$$\begin{bmatrix} x_1(k+1) \\ x_2(k+1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{1}{8} & \frac{1}{4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(k) \\ x_2(k) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e(k), \quad y(k) = \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & \frac{5}{4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(k) \\ x_2(k) \end{bmatrix} + e(k)。$$

三（16分）所示，一信号  $f_0(t)$  包含了有用信号  $s(t)$  和干扰信号  $j(t)$ ， $f_0(t) = s(t) + j(t)$ ，其中： $s(t) = \cos 2\pi t + 0.5 \cos 4\pi t$ ， $j(t) = 100 \cos 6\pi t$ ， $T = 0.125$ 秒， $h_2(k) = \varepsilon(k) - \varepsilon(k-4)$ ，需要经过图示的各种处理。问题如下：



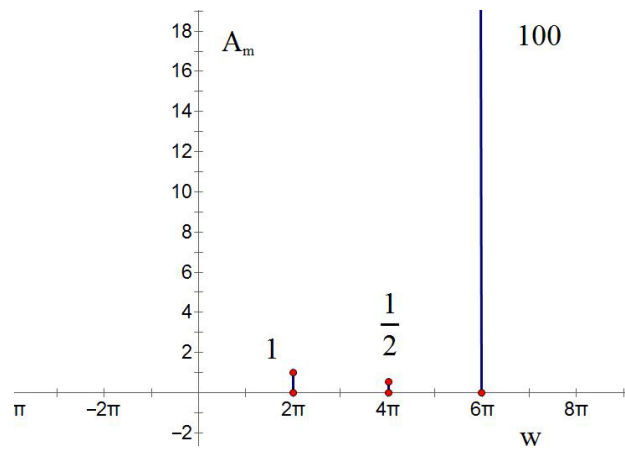
- 1、给出 A 点信号的幅度谱；
- 2、给出滤波器  $H_1(j\omega)$  频域表达式，其应能有效去除干扰信号；
- 3、采样周期 T 为 0.125 秒时，通过 C 点是否可以恢复出 B 点信号；
- 4、给出 C 点频谱；
- 5、画出 D 点时域波形；
- 6、给出 E 点的时域表达式。

解：

$$1. f_0(-1) = s(-1) + h(-1) = \cos 2\pi t + 0.5 \cos 4\pi t + 100 \cos 6\pi t$$

$$F\{f_0(-1)\} = \pi[\delta(\omega + 2\pi) - \delta(\omega - 2\pi) + \frac{1}{2}(\delta(\omega + 4\pi) - \delta(\omega - 4\pi)) + 100[\delta(\omega + 6\pi) - \delta(\omega - 6\pi)]]$$

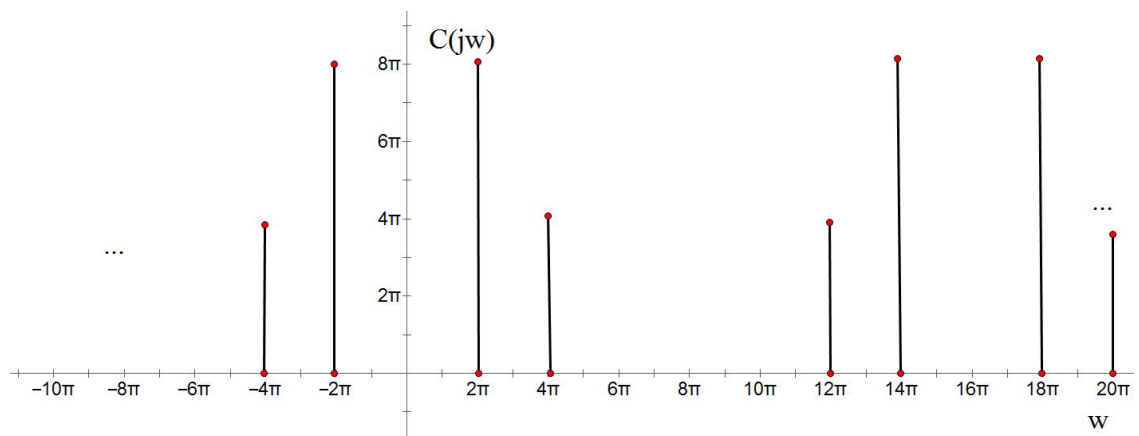
频谱图为：



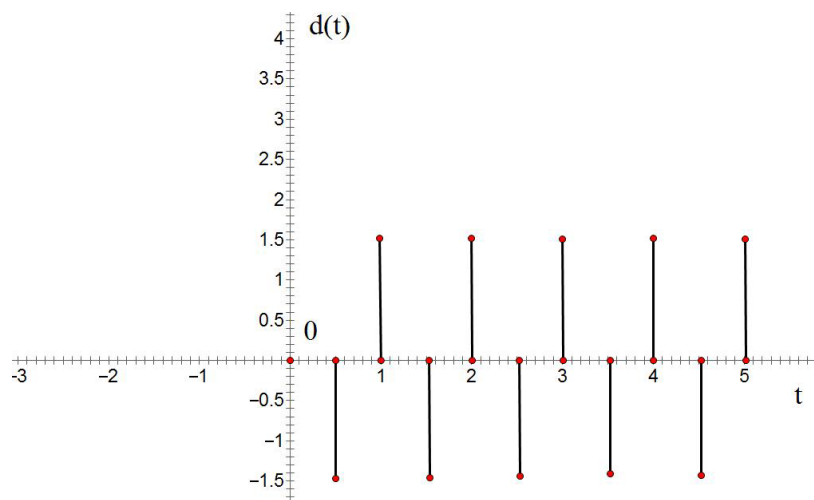
$$2. H_1(jw) = \begin{cases} k, |w| < 6\pi, (k \neq 0) \\ 0, \text{其他} \end{cases}$$

3.  $T = 0.125s \rightarrow f_s = 8 \Rightarrow w_s = 16\pi, w_m = 4\pi, w_s > 2w_m$ , 可以恢复

4.



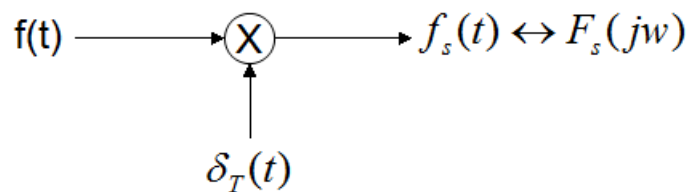
5.  $d(t) = s(t) \bullet \delta_T(t) \bullet [\varepsilon(t) - \varepsilon(t - 5)]$ , 在  $[0 \sim 5]$  的时间内, 间隔  $0.125s$  时  $s(t)$  为理想抽样



四. (12 分) 请叙述并证明带限信号的理想抽样定理

解:

带限信号  $f(t) \leftrightarrow F(j\omega)$ ,



抽样周期  $T_s = \frac{2\pi}{\omega_s}$ , 当  $\omega_s > 2\omega_m$  时, 抽样不会发生混叠

经过低通滤波器  $\omega_c$ ,  $\omega_m < \omega_c < \omega_s - \omega_m$  恢复出原信号

证明:

$$f_s(t) = \frac{1}{2\pi} F(j\omega) * \omega_s \delta_{\omega_s}(\omega) = \frac{1}{T} F(j\omega) * \delta_{\omega_s}(\omega) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{\infty} F[j(\omega - n\omega_s)]$$

证毕。