

选择题:

1.  $H(s) = \frac{2(s+2)}{(s+1)^2(s^2+1)}$ , 属于其零点的是 ( )。

A、-1

B、-2

C、-j

D、j

2.  $H(s) = \frac{2s(s+2)}{(s+1)(s-2)}$ , 属于其极点的是 ( )。

A、1

B、2

C、0

D、-2

3. 下列说法不正确的是 ( )。

A、 $H(s)$ 在左半平面的极点所对应的响应函数为衰减的。即当  $t \rightarrow \infty$  时, 响应均趋于 0。

B、 $H(s)$ 在虚轴上的一阶极点所对应的响应函数为稳态分量。

C、 $H(s)$ 在虚轴上的高阶极点或右半平面上的极点, 其所对应的响应函数都是递增的。

D、 $H(s)$ 的零点在左半平面所对应的响应函数为衰减的。即当  $t \rightarrow \infty$  时, 响应均趋于 0。

4. 下列说法不正确的是 ( )。

A、 $H(z)$ 在单位圆内的极点所对应的响应序列为衰减的。即当  $k \rightarrow \infty$  时, 响应均趋于 0。

B、 $H(z)$ 在单位圆上的一阶极点所对应的响应函数为稳态响应。

C、 $H(z)$ 在单位圆上的高阶极点或单位圆外的极点, 其所对应的响应序列都是递增的。

即当  $k \rightarrow \infty$  时, 响应均趋于  $\infty$ 。

D、 $H(z)$ 的零点在单位圆内所对应的响应序列为衰减的。即当  $k \rightarrow \infty$  时, 响应均趋于 0。

5. 对因果系统, 只要判断  $H(s)$ 的极点, 即  $A(s)=0$  的根 (称为系统特征根) 是否都在左半平面上, 即可判定系统是否稳定。下列式中对应的系统可能稳定的是 ( )

A、 $s^3 + 2008s^2 - 2000s + 2007$

B、 $s^3 + 2008s^2 + 2000s$

C、 $s^3 - 2008s^2 - 2000s - 2007$

D、 $s^3 + 2008s^2 + 2000s + 2007$

6. 序列的收敛域描述错误的是 ( ):

- A 对于有限长的序列, 其双边  $z$  变换在整个平面;
- B 对因果序列, 其  $z$  变换的收敛域为某个圆外区域;
- C 对反因果序列, 其  $z$  变换的收敛域为某个圆外区域;
- D 对双边序列, 其  $z$  变换的收敛域为环状区域。

7. If  $f_1(t) \longleftrightarrow F_1(j\omega)$ ,  $f_2(t) \longleftrightarrow F_2(j\omega)$  Then ( )

- A  $[af_1(t) + bf_2(t)] \longleftrightarrow [aF_1(j\omega) \cdot bF_2(j\omega)]$
- B  $[af_1(t) + bf_2(t)] \longleftrightarrow [aF_1(j\omega) - bF_2(j\omega)]$
- C  $[af_1(t) + bf_2(t)] \longleftrightarrow [aF_1(j\omega) + bF_2(j\omega)]$
- D  $[af_1(t) + bf_2(t)] \longleftrightarrow [aF_1(j\omega) / bF_2(j\omega)]$

8. If  $f_1(t) \longleftrightarrow F_1(j\omega)$ ,  $f_2(t) \longleftrightarrow F_2(j\omega)$ , Then ( )

- A  $[f_1(t) * f_2(t)] \longleftrightarrow [F_1(j\omega) \cdot F_2(j\omega)]$
- B  $[f_1(t) + f_2(t)] \longleftrightarrow [F_1(j\omega) \cdot F_2(j\omega)]$
- C  $[f_1(t) - f_2(t)] \longleftrightarrow [F_1(j\omega) \cdot F_2(j\omega)]$
- D  $[f_1(t) / f_2(t)] \longleftrightarrow [F_1(j\omega) \cdot F_2(j\omega)]$

9. 下列傅里叶变换错误的是 ( )

- A  $1 \longleftrightarrow 2\pi\delta(\omega)$
- B  $e^{j\omega_0 t} \longleftrightarrow 2\pi\delta(\omega - \omega_0)$
- C  $\cos(\omega_0 t) \longleftrightarrow \pi[\delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0)]$
- D  $\sin(\omega_0 t) \longleftrightarrow j\pi[\delta(\omega + \omega_0) + \delta(\omega - \omega_0)]$

10. If  $f(t) \longleftrightarrow F(j\omega)$  then ( )

- A  $F(jt) \longleftrightarrow 2\pi f(-\omega)$
- B  $F(jt) \longleftrightarrow 2\pi f(\omega)$
- C  $F(jt) \longleftrightarrow f(-\omega)$
- D  $F(jt) \longleftrightarrow f(\omega)$

### 思考题:

- 1、周期信号的频谱有什么特点？它的傅里叶系数是否与信号的周期有关？
- 2、周期信号的傅里叶级数满足收敛的条件是什么？
- 3、信号的时移对其幅度谱有什么影响吗？
- 4、信号经过微分运算后，其频谱中高频分量增加还是减少？
- 5、如果一个周期信号经过 1) 时移，2) 频移，3) 时间尺度变化，4) 时域微分运算，其中哪些将对信号的功率发生变化？
- 6、某连续系统频率特性已知为： $H(\omega) = j\omega$ ，求出系统对信号  $x(t) = \sin 3t$  的响应  $y(t)$ 。

### 练习题:

- 1、求下列周期信号的复指数型傅里叶级数的系数:

$$(1) \quad x(t) = \cos(2t + \frac{\pi}{4})$$

$$(2) \quad x(t) = \cos 2t + 3\cos 4t$$

$$(3) \quad x(t) = \cos 4t + \sin 6t$$

$$(4) \quad x(t) = \sin^2 t$$

$$(5) \quad x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2} e^{jn\pi t}$$

- 2、某一 LTI 系统的冲激响应  $h(t) = e^{-4t}u(t)$ ，当系统的输入信号为

$$x(t) = \sin 4\pi t + \cos(6\pi t + \frac{\pi}{4})$$

求系统输出  $y(t)$  的傅里叶级数。

- 3、某一 LTI 系统的单位冲激响应为  $h(t) = e^{-4|t|}$ ，在下面两种输入条件下，求出  $y(t)$  的傅里叶级数展开式。

$$(1) \quad x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t-n)$$

$$(2) \quad x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} (-1)^n \delta(t-n)$$

- 4、某一 LTI 系统的频率响应为:

$$H(\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| \geq 250 \\ 0 & \text{other} \end{cases}$$

当系统输入信号  $x(t)$  是一个基本周期为  $T = \frac{\pi}{7}$ ，且其傅里叶级数的系数为  $a_k$  的信号时，

有系统的输出  $y(t) = x(t)$ 。试问  $k$  如何取值，才有  $a_k = 0$ ？

5、求以下傅里叶变换的反变换

$$(1) H(\omega) = \frac{3}{(5 + j\omega)^2 + 9}$$

$$(2) H(\omega) = \cos 2\omega$$

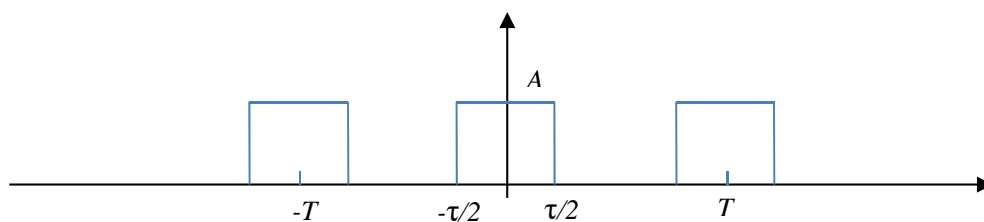
$$(3) H(\omega) = e^{a\omega} u(-\omega)$$

$$(4) H(\omega) = [u(\omega + 2\pi) - u(\omega - 2\pi)] e^{-j3\omega}$$

$$(5) H(\omega) = j \frac{d}{d\omega} \left\{ \frac{e^{j2\omega}}{1 + j\frac{\omega}{3}} \right\}$$

$$(6) H(\omega) = \frac{1}{(a + j\omega)^2}$$

6、求下图中三个矩形脉冲信号的频谱函数  $F(\omega)$



综合题：

1、已知某系统的单位冲激响应  $h(t) = e^{-at} u(t)$ ，现设其频谱函数为  $H(\omega) = R(\omega) + jI(\omega)$ 。

$$(1) \text{ 求 } R(\omega) \text{ 和 } I(\omega) \quad (2) \text{ 证明 } R(\omega) = -\frac{1}{\pi\omega} * I(\omega) \quad (3) \text{ 证明 } I(\omega) = -\frac{1}{\pi\omega} * R(\omega)$$

2、已知系统函数  $H(\omega) = \frac{j\omega}{-\omega^2 + j5\omega + 6}$ ，系统的初始状态  $y(0) = 2$ ， $y'(0) = 1$ ，激励

$$f(t) = e^{-t} u(t)$$

$$(1) \text{ 求 0 输入响应 } y_{zi}(t) \quad (2) \text{ 求 0 状态响应 } y_{zs}(t) \quad (3) \text{ 求全响应 } y(t)$$

3、设一个连续时间 LTI 系统的频率响应为：

$$H(\omega) = \int_{-\infty}^{+\infty} h(t) e^{-j\omega t} dt = \frac{\sin(4\omega)}{\omega}$$

如果系统的输入信号  $x(t)$  是一个周期  $T = 8$  的信号，即：

$$x(t) = \begin{cases} 1 & 0 \leq t < 4 \\ -1 & 4 \leq t < 8 \end{cases} \quad \text{求系统的输出 } y(t)。$$

### 计算机实践：

脉动喷水式推进器的脉动激励信号如下图所示：

用 MATLAB 编程机算：

- (1)  $x(t)$  的频谱，并画出在  $-4 \leq \omega \leq 4$  区间的波形；
- (2) 求出信号  $x(t)$  的频带范围（又称带宽）；
- (3) 计算信号  $x(t)$  的功率，并求出在信号带宽中的能量占比（能量谱）；
- (4) 画出信号在带宽中的波形，在同一坐标中绘制  $X(\omega)$  的幅频特性、相频特性波形。

