开/闭卷
课程编号

线

封

封 ...

密…

闭卷

A/B 卷 B

脭编号

课程名称

信号与系统

学分 3.5

命题人(签字)

审题人(签字)

_年____日___日

题号	_	_	三	四	五	六	七	八	九	+	基本题 总分	附加题
得分												
评卷人												

-、判断题(每题 3分,共 15分)

- 离散时间正弦信号不一定是周期信号。
- 如果一个系统对两个不同的输入信号产生相同的输出,则该系统为不可逆系统。

(对)

- 一个周期信号的平均功率等于它的全部谐波分量的平均功率之和。 (对)
- 实偶信号的傅立叶变换是实偶函数,实奇信号的傅立叶变换是实奇函数。
- 如果一个信号的拉氏变换的 ROC包含 jw 轴,则信号的傅里叶变换一定存在。

二、填空题(每题 4 分,共 20 分)

- 在任何时刻,系统的输出都只与 ____当前时刻____输入有关,则称该系统是无记忆系统。
- 2. 已知函数 f(t)的频谱 F(jw),则函数 f(t-1)的频谱为 F(jw)
- 3. 一个连续因果 LTI 系统可由微分方程 y''(t) + 3y'(t) + 2y(t) = x'(t) + 3x(t)来描述,

则该系统的频率响应的代数式 $H(j\omega) = \frac{j\omega + 3}{(j\omega)^2 + 3j\omega + 2}$ —。

- 4. $\int_{-\infty}^{+\infty} e^{-t} \delta(t-2) dt$ 等于—<u> e^{-2} </u>
- 5. 连续信号 $f(t) = e^{-9t}u(t)$ 的拉普拉斯变换收敛域为 $_{\circ} > -9_{\circ}$

三、选择题(每题 3分,共 15分)

- 1. 一连续时间系统 y(t)=(t+1) x(t), 该系统是 (B)。
- A. 因果时不变 B. 因果时变 C. 非因果时不变 D. 非因果时变

- 2. 积分 ∫ (τ) dτ等于 (C)
 - A . 1
- В. 🕅
- C. u(t)

D. u(t+1)

- 3. f(t+3)是如下运算的结果 (A)
 - A. f(t) 左移 3 B. f(t) 右移 3 C. f(t) 上移 3 D. f(t) 下移 3

- 4. 周期性矩形脉冲信号的频谱的特性包括 (D)
- A. 离散性 B. 谐波性 C. 收敛性
- D. 以上皆是
- 5. 己知 x(t) 的频谱函数 $X(j\omega) = \begin{cases} 1, |\omega| <= 2 \text{rad/s}, \\ 0, |\omega| >= 2 \text{rad/s} \end{cases}$,对信号 x(t) 进行均匀采样的奈奎斯特
 - 频率为(B)
 - A. 2 rad/s B. 4 rad/s C. 6 rad/s

D. 8 rad/s

四、由所学知识可知 , 信号 x(t) 可以使用 3 种分解形式来表示: 时域表示法、 频域表示法、 复频域表示法。请分别写出这 3 种表示形式,并进行简单的解释。 (10 分)

答:

1)时域表示法:
$$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) \delta(t - \tau) d\tau$$

3 分

- 以 $\delta(t)$ 为基本单元,将 x(t) 分解成一个以 $x(\tau)$ 为权值的加权移位冲激信号的 '和"(即积 分)。
- 2)频域表示法: $x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-2\pi}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega} d\omega$

4分

- 以 $e^{j\omega}$ 为基本单元,将 x(t) 分解成一个以 $\frac{1}{2\pi}$ $X(j\omega)$ d ω 为权值的复指数信号的加权 (即积分)。
- 3)复频域表示法: $\therefore x(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\sigma \to \infty}^{\sigma \to \infty} X(s) e^{st} ds$

3分

x(t) 可以被分解成复振幅为 $\frac{1}{2\pi i}$ X(s) ds 的复指数信号 e^{st} 的线性组合。

五、已知 $f_1(t) = e^{-2t}u(t)$, $f_2(t) = e^{-3t}u(t)$, 写出卷积定义式并求 $f_1(t)*f_2(t)$ 。(11分)

解:写出卷积定义式得 3分

与出色派足又取得 3万

$$f_1(t) * f_2(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-2\tau} u(\tau) \cdot e^{-3(t-\tau)} u(t-\tau) d\tau = \int_0^t e^{-3t} \cdot e^{\tau} d\tau = e^{-3t} \int_0^t e^{\tau} d\tau = 4$$
 分
 $e^{-3t} (e^t - 1) = e^{-2t} - e^{-3t}, \ t \ge 0$

六、利用傅里叶变换的性质,求信号 $f(t) = e^{-jt} \delta(t-2)$ 的傅立叶变换。(9分)

解:因为 $\delta(t)$ 的傅里叶变换为 1,

由时移性质,
$$\delta(t-2)$$
的傅里叶变换为 e^{-2jw} ,

由频移性质,
$$e^{-jt}\delta(t-2)$$
的傅里叶变换为 $e^{-j2(w+1)}$ 3分

3分

七、给定因果 LTI系统的微分方程为 y''(t) + 6y'(t) + 8y(t) = x''(t) + 3x'(t) + 2x(t)

(1) 判断系统的稳定性;

(2) 求当输入为 $\mathbf{x}(t) = (1 - e^{-t})\mathbf{u}(t)$ 时系统的输出响应。 (20 分)

解:(1)方程两边作双边拉氏变换:

$$s^{2}Y(s) + 6sY(s) + 8Y(s) = s^{2}X(s) + 3sX(s) + 2X(s)$$

$$Y(s) = \frac{s^2 + 3s + 2}{s^2 + 6s + 8} X(s)$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s^2 + 3s + 2}{s^2 + 6s + 8} = \frac{(s + 1)(s + 2)}{(s + 2)(s + 4)} = \frac{s + 1}{s + 4}$$

系统仅有一个极点 s=-4,在 s平面的左半平面,所以系统稳定。 2分

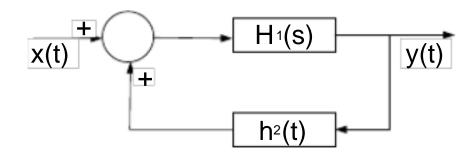
(2)
$$x(t) = (1 + e^{-t})u(t) \leftrightarrow X(s) = \frac{1}{s} + \frac{1}{s+1} = \frac{2s+1}{s(s+1)}$$
, 4 \Re

$$Y(s) = H(s) \cdot X(s) = \frac{s+1}{s+4} \cdot \frac{2s+1}{s(s+1)} = \frac{2s+1}{s(s+4)} = \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{s} + \frac{7}{4} \cdot \frac{1}{s+4}$$

∴
$$y(t) = (\frac{1}{4} + \frac{7}{4}e^{-4t})u(t)$$
 2 分

附加题:

- 一、如图所示的复合系统是由 2个子系统组成,求
- (1)复合系统的冲激响应;
- (2) 若 $H_1(s) = \frac{1}{s-2}$, 为使复合系统的冲激响应 $h(t) = e^{-3t}u(t)$, 求 $h_2(t)$ 。(14分)



解:(1)设 $\mathbf{x}(t)\leftrightarrow X(s)$, $\mathbf{h}_2(t)\leftrightarrow H_2(s)$, 由图可直接写出:

Y(s)=[Y(s)Ы(s)+X(s)]· H₁(s), 即复合系统的系统函数:

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{H_1(s)}{1 - H_1(s)H_2(s)}$$
5 分

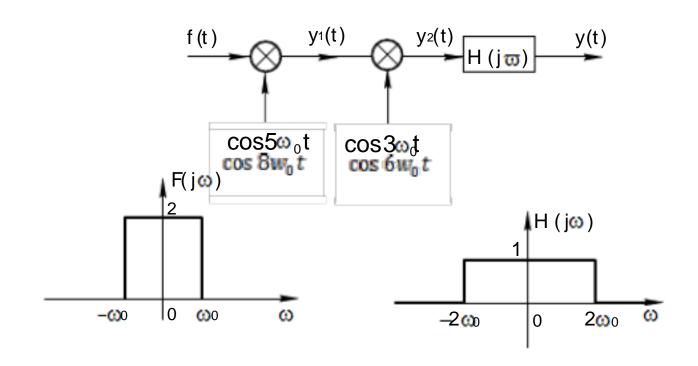
(2)
$$H_2(s) = \frac{1}{H_1(s)} - \frac{1}{H(s)}$$
,

由 $h(t) = e^{-3t}u(t)$,有 $H(s) = \frac{1}{s+3}$,带入得

$$H_2(s) = \frac{1}{H_1(s)} - \frac{1}{H(s)} = (s-2) - (s+3) = -5$$
,

取逆变换得 $h_2(t) = -5\delta(t)$ 。

- 二、图示系统,已知 f(t)的频谱函数 F(jw)和 H(jw)的波形,试求:(16分)
 - (1) 写出 y₁(t) 的频谱 Y₁(jω) 并画出频谱图;
 - (2) 写出 y₂(t) 的频谱 Y₂(j₀) 并画出频谱图;
 - (3) 求解并画出 y(t) 的频谱 Y(jω)



(1)
$$\cos 8\omega_d t \leftrightarrow \pi [\delta(\omega + 8\omega_0) + \delta(\omega - 8\omega_0)]$$

$$\begin{split} Y_{1}(j\,\omega) \, &= \, \frac{1}{2\pi} \, F(j\,\omega) \, * \, \pi [\,\delta(\omega \, + \, 8\omega_{_{0}})] \, + \, \delta(\omega \, - \, 8\omega_{_{0}})] \\ &= \, G_{_{2}\omega}(\omega \, + \, 8\omega_{_{0}}) \, + \, G_{_{2}\omega}(\omega \, - \, 8\omega_{_{0}}) \\ (2) \quad Y_{2}(j\,\omega) \, &= \, \frac{1}{2\pi} \, Y_{1}(j\,\omega) \, * \, \pi [\,\delta(\omega \, + \, 6\omega_{_{0}})] \, + \, \delta(\omega \, - \, 6\omega_{_{0}})] \\ &= \, \frac{1}{2} [\, G_{_{2}\omega}(\omega \, + \, 14\omega_{_{0}}) \, + \, G_{_{2}\omega}(\omega \, - \, 2\omega_{_{0}}) \, + \, G_{_{2}\omega}(\omega \, + \, 2\omega_{_{0}}) \, + \, G_{_{2}\omega}(\omega \, - \, 14\omega_{_{0}})] \\ (3) \quad Y(j\,\omega) \, &= \, Y_{2}(j\,\omega) \, H(j\,\omega) \, = \, \frac{1}{2} [\, G_{\omega}(\omega \, + \, 1.5\omega_{_{0}}) \, + \, G_{\omega}(\omega \, - \, 1.5\omega_{_{0}})] \\ y(t) \, &= \, \frac{\omega_{_{0}}}{4\pi} \, S_{a}(\frac{\omega_{_{0}}t}{2})(e^{-j1.5\omega_{_{0}}t} \, + \, e^{j1.5\omega_{_{0}}t}) \, = \, \frac{\omega_{_{0}}}{2\pi} \, S_{a}(\frac{\omega_{_{0}}t}{2})\cos(1.5\omega_{_{0}}t) \end{split}$$

