



## 西安邮电大学

### 2020 年招收攻读硕士学位研究生入学考试试题

一、填空题 (共 10 空, 每空 3 分, 共 30 分)

1、 $f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\sin \pi t}{t} \delta(t) dt =$ \_\_\_\_\_。

2、已知  $f_1(k) = \left\{ 0, \underset{\substack{\uparrow \\ k=0}}{3}, 4, 0, 6, 0 \right\}$ ,  $f_2(k) = \left\{ \underset{\substack{\uparrow \\ k=0}}{0}, 2, 1, 5, 0 \right\}$ , 则卷积和  $f_1(k) * f_2(k) =$ \_\_\_\_\_。

3、已知冲激序列  $\delta_T(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT)$ , 其指数形式的傅里叶级数为\_\_\_\_\_。

4、 $f(k) = 2 \cos\left(\frac{\pi}{4}k\right) + \sin\left(\frac{\pi}{8}k\right) - 2 \cos\left(\frac{\pi}{2}k + \frac{\pi}{6}\right)$  的周期是\_\_\_\_\_。

5、利用能量等式  $\int_{-\infty}^{\infty} f^2(t) dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |F(j\omega)|^2 d\omega$  计算  $\int_{-\infty}^{\infty} \left[ \frac{\sin(t)}{t} \right]^2 dt$  的值为\_\_\_\_\_。

6、频谱函数  $F(j\omega) = \frac{1}{j(\omega - 1)}$  的傅里叶逆变换  $f(t) =$ \_\_\_\_\_。

7、已知系统函数  $H(s) = \frac{s^2 + s + 1}{(s^2 + 2s + 2)(s^3 + 5s + 1)}$  的阶跃响应为  $g(t)$ , 则  $g(0_+) =$ \_\_\_\_\_。

8、周期信号的频谱是\_\_\_\_\_的; 非周期信号的频谱是\_\_\_\_\_的。

9、 $F(z) = \frac{z^4 - 1}{z^6(z - 1)}$  的原函数  $f(k) =$ \_\_\_\_\_。

10、带限信号  $f(t)$  的截止频率  $\omega_m = 8 \text{ rad/s}$ , 现对  $f(4t)$  取样, 不发生混叠时的最大间隔  $T_{\max} =$ \_\_\_\_\_。

二、选择题

1、下列是线性时不变系统的是 ( )

(A)  $\frac{dy(t)}{dt} + y(t) = 2f(t)$

(B)  $y(k) = f(-k)$

(C)  $y(t) = f(2t - 1)$

(D)  $y(k - 2) + y(k - 1) - y(k) = kf(k - 1)$

2、周期奇函数的傅里叶级数中, 只可能含有 ( )

(A) 正弦项 (B) 直流项和正弦项 (C) 直流项和余弦项 (D) 余弦项

3、周期电流信号  $i(t) = 1 + 4 \cos\left(3t + \frac{\pi}{4}\right) - 2 \sin\left(6t - \frac{\pi}{6}\right) \text{ A}$ , 则该信号平均功率为 ( )

(A) 1W

(B) 21W

(C) 11W

(D) 10W



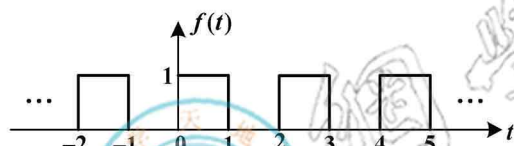
4、信号  $\delta(\sin t)$  等于 ( )

- (A) 1 (B) 0 (C)  $\sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t-k\pi)$  (D)  $\infty$

5、已知某系统的幅频特性曲线为一水平直线, 调幅信号通过该系统后

- (A) 整个信号不会产生失真;  
 (B) 整个信号会产生失真, 但调幅波的包络不会产生失真;  
 (C) 整个信号以及调幅波都会产生失真;  
 (D) 不能确定是否产生失真。

6、已知  $f(t) = \varepsilon(\sin \pi t)$  的波形如图 1 所示, 则其单边拉普拉斯变换  $F(s)$  是



- (A)  $\frac{1}{s(1+e^{-s})}, \operatorname{Re}[s] > 0$  (B)  $\frac{1}{s(1+e^s)}, \operatorname{Re}[s] > 0$   
 (C)  $\frac{1}{s(1-e^{-s})}, \operatorname{Re}[s] > 0$  (D)  $\frac{1}{s(1-e^s)}, \operatorname{Re}[s] > 0$

7、已知  $f(t)$  的傅里叶变换为  $F(j\omega)$ , 则  $(1-t)f(1-t)$  的傅里叶变换是

- (A)  $j \frac{dF(-j\omega)}{d\omega} e^{-j\omega}$  (B)  $j \frac{dF(j\omega)}{d\omega} e^{j\omega}$   
 (C)  $\frac{dF(-j\omega)}{d\omega} e^{-j\omega}$  (D)  $-j \frac{dF(-j\omega)}{d\omega} e^{-j\omega}$

8、四个因果 LTI 系统:  $H_1(z) = \frac{-3z^{-1} + 2z^{-2}}{z^{-1}(1 - 1/2z^{-1})(1 - 1/3z^{-1})}$ ,  $H_2(z) = \frac{z + 1/2}{z^2 + 3z + 2}$ ,

$$H_3(z) = \frac{z-1}{z^2 + 1/2z - 3/16}, H_4(z) = \frac{5z^{-2} + z^{-1} + 1}{z^{-1} + 3}, \text{ 其中稳定系统的有}$$

- (A) 一个 (B) 二个 (C) 三个 (D) 四个

9、单边拉普拉斯变换为  $F(s) = \frac{e^s - e^{-s}}{(1 - e^{-4s})}$  的原函数为

- (A)  $\sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n + 1) - \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n - 1)$  (B)  $\sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n + 1) + \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n - 1)$   
 (C)  $\sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n - 1) - \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n + 1)$  (D)  $\sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n - 1) + \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t - 4n + 1)$



10、下列说法中正确的是

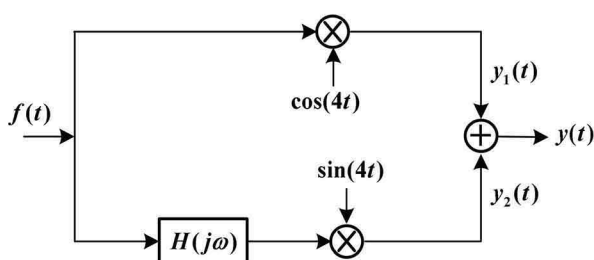
- (A) 一个频域有限信号，其时域必为无限的；
- (B) 两个 LTI 子系统级联，其总的系统冲击响应为两个子系统冲击响应之和；
- (C) 全通系统必为无失真传输系统；
- (D) 因果系统一定是有记忆系统。

三、已知周期信号  $f(t) = 4 + 2\cos\left(\frac{\pi}{4}t + \frac{1}{3}\pi\right) + \sin\left(\frac{\pi}{3}t - \frac{1}{6}\pi\right)$ 。

- (1) 求该周期信号的基波周期  $T$  和基波角频率  $\Omega$ ；
- (2) 画出该周期信号的双边振幅频谱图和相位频谱图。

四、如下图所示系统，若输入信号  $f(t) = \frac{2}{\pi}S_a(2t)$ ， $H(j\omega) = j\text{sgn}(\omega)$ ，试求：

- (1) 信号  $f(t)$  的频谱  $F(j\omega)$ ，画出其频谱图；
- (2) 信号  $y_1(t)$  的频谱  $Y_1(j\omega)$ ；
- (3) 输出信号  $y(t)$  的频谱  $Y(j\omega)$ ；
- (4) 输出信号  $y(t)$ 。

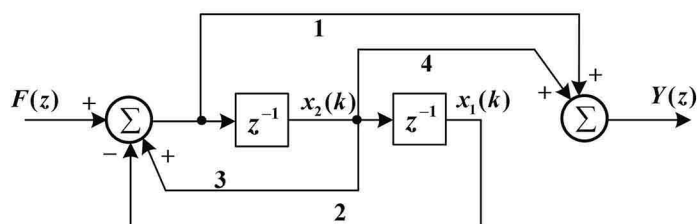


五、某连续时间系统的系统函数  $H(s) = \frac{s+3}{s^2+3s+2}$ 。

- (1) 画出该系统的信号流图；
- (2) 求该系统的单位冲激响应  $h(t)$ ；
- (3) 若系统的初始状态  $y(0_-) = 1$ ， $y'(0_-) = 2$ ，求该系统的零输入响应  $y_{zi}(t)$ ；
- (4) 若初始状态不变，输入为  $f(t) = \varepsilon(t)$ ，求该系统的全响应  $y(t)$ ；
- (5) 判断该系统的稳定性。



六、某 LTI 离散系统的系统框图如下图所示。



- (1) 求该系统的系统函数  $H(z)$ ；
- (2) 求该系统的单位序列响应  $h(k)$ ；
- (3) 求该系统的单位阶跃响应  $g(k)$ ；
- (4) 写出该系统的后向差分方程；
- (5) 状态变量设置如图 3 所示，写出该系统矩阵形式的状态方程和输出方程。

