

## 2003 年大连理工大学信号与系统考研试题

考研加油站收集整理 <http://www.kaoyan.com>



试题编号: 461

考试日期: 2003 年 1 月 19 日 下午

第 1 页

大连理工大学 二〇〇三年硕士生入学考试

<<信号与系统>> 试题

共 5 页

(注: 试题必须注明题号, 答在试题纸上, 否则试卷作废!)

(说明: 试题中, 离散时间变量用  $k$  表示; 单位阶跃函数用  $u(t)$  或  $u(k)$  表示。)

一、选择题 (每题 3 分, 共 24 分)

- 积分  $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{\sin 2t}{t} \delta(t) dt$  的值为 ( D )。  
A. 3                      B. 4                      C. 5                      D. 6
- 已知信号  $x(t)$  的傅里叶变换为  $X(j\omega)$ , 则  $(t-2)x(t-3)$  的傅里叶变换为 ( B )。  
A.  $j \frac{d}{d\omega} [e^{-j3\omega} X(j\omega)]$                       B.  $j \frac{d}{d\omega} [e^{-j3\omega} X(j\omega)] + e^{-j3\omega} X(j\omega)$   
C.  $j \frac{d}{d\omega} [X(j\omega)] e^{-j3\omega} + e^{-j3\omega} X(j\omega)$                       D.  $j \frac{d}{d\omega} [X(j\omega)] - e^{-j3\omega} X(j\omega)$
- 已知  $X(z) = \frac{z}{(z-1)^2(z-2)}$ ,  $1 < |z| < 2$ , 则  $x(k) =$  ( A )。  
$$= \frac{-\frac{1}{2}}{z-1} + \frac{-\frac{1}{2}}{(z-1)^2} + \frac{\frac{1}{2}}{z-2}$$
  
A.  $-ku(k) - u(k) - 2^k u(-k-1)$                       B.  $ku(k) - u(k) - 2^k u(-k-1)$   
C.  $-ku(k) - u(k) - 2^k u(k+1)$                       D.  $-ku(k) - u(k) + 2^k u(-k-1)$
- 一个离散时间系统如式所示:  $y(k+1) - 0.6y(k) = x(k) + 2$ , 该系统是一个 ( A )。  
A. 线性时不变系统                      B. 线性时变系统                      判断依据: 为线性: 无  
C. 非线性时不变系统                      D. 非线性时变系统
- 离散非周期频谱所对应的时间信号有 ( B )。A  
A. 连续性, 周期性                      B. 连续性, 非周期性  
C. 离散性, 周期性                      D. 离散性, 非周期性                      判断: 常数
- 给定离散时间序列如式所示,  $x(k) = (a^k \sum_{n=0}^k b^n) u(k)$ , 若满足  $|a| < 1$  且  $|b| < 1$ , 则  $x(k)$  的  $z$  变换为 ( D )。  
A.  $X(z) = \frac{1}{1-a} [\frac{1}{1-az^{-1}} - \frac{a}{1-abz^{-1}}]$                       B.  $X(z) = \frac{1}{1-ab} [\frac{1}{1-az^{-1}} - \frac{1}{1-bz^{-1}}]$   
C.  $X(z) = \frac{a}{1-b} [\frac{a}{1-abz^{-1}} - \frac{b}{1-abz^{-1}}]$                       D.  $X(z) = \frac{1}{1-b} [\frac{1}{1-az^{-1}} - \frac{b}{1-abz^{-1}}]$   
$$\frac{a^k(1-b^{k+1})}{1-b}$$



7. 离散系统单位阶跃响应  $g(k)$  的  $z$  变换为  $G(z) = \frac{z^2 + 1}{(z+1)(z-1)^2}$ , 则其

系统函数  $H(z)$  为 ( C ).

$$F(z) = \frac{z}{z-1}, \quad H(z) = \frac{G(z)}{F(z)}$$

A.  $\frac{z^2 + 1}{(z+1)(z^2 - 1)}$

B.  $\frac{z^2 + 1}{z(z-1)}$

C.  $\frac{z^2 + 1}{z(z^2 - 1)}$

D.  $\frac{z^2 + 1}{z(z-1)^2}$

8. 设  $x(k) = 2^k u(k)$ , 且  $G(k) = u(k) - u(k-4)$ , 则卷积  $y(k) = x(k) * G(k) =$  ( D ).

A.  $2^{k+1} u(k) - (2^{k-4} - 1) u(k-4)$

B.  $(2^{k+1} - 1) u(k) - (2^{k-4} - 1) u(k-4)$

C.  $(2^k - 1) u(k) - (2^{k-3} - 1) u(k-4)$

D.  $(2^{k+1} - 1) u(k) - (2^{k-3} - 1) u(k-4)$

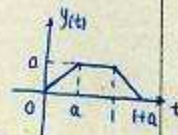
二、计算与证明题 (每题 8 分, 共 32 分)

1. 假设  $x(t) = \begin{cases} 1, & 0 \leq t \leq 1 \\ 0, & \text{其他} \end{cases}$ , 且  $h(t) = x\left(\frac{t}{a}\right)$ ,  $0 < a \leq 1$ .

$$= \begin{cases} 1 & 0 \leq t \leq a \\ 0 & \text{其他} \end{cases}$$

(1) 求卷积  $y(t) = x(t) * h(t)$ , 并画出  $y(t)$  的曲线;

$$y(t) = \begin{cases} 0 & t \leq 0 \\ \int_0^t 1 d\tau & 0 < t \leq a \\ \int_0^a 1 d\tau & a < t \leq 1 \\ \int_{t-1}^a 1 d\tau & 1 < t \leq 1+a \\ 0 & t > 1+a \end{cases}$$



(2) 若  $\frac{d}{dt} y(t)$  仅含有三个不连续点,  $a$  值为多少?

$$\frac{d}{dt} y(t) = \begin{cases} 0 & t \leq 0 \\ 1-a & 0 < t \leq a \\ a & a < t \leq 1 \\ -1+a & 1 < t \leq 1+a \\ 0 & t > 1+a \end{cases}$$

2. 试证明连续时间信号  $x(t)$  为实信号的充要条件为:  $X^*(j\omega) = X(-j\omega)$ .

$$K X(k)$$

3. 已知  $X(z) = \ln\left(1 + \frac{a}{z}\right)$  ( $|z| > |a|$ ), 求对应的  $x(k)$ .

$$X(z) = \frac{1}{a} \ln\left(1 - \frac{z}{-a}\right) = \frac{1}{a} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-a)^k}{k} z^{-k} \quad X(k) = \frac{1}{a} [\delta(k) - (-a)^k u(k)] - \delta(k-1)$$

$$X(k) = \frac{1}{a} u(k) + (-a)^{k-1} k u(k) - u(k-1)$$

4. (1) 系统  $H(s) = \frac{1}{s^2 + s - 2}$  为不稳定系统。试设计一个反馈系统, 使整个系统  $G(s)$  为稳定系统。

$$= \frac{1}{(s-1)(s+2)} \cdot \frac{(s-1)}{s+1}$$



(2) 系统框图如图 1 所示。试写出系统的状态方程和输出方程, 并转换为矩阵形式。



$$\begin{aligned} e_1(t) + a_1 x_1(t) &= \dot{x}_1'(t) & \dot{x}_1(t) &= e_1(t) + a_1 x_1(t) \\ \frac{1}{5} \dot{x}_1'(t) &= x_1(t) & \dot{x}_2(t) &= e_2(t) + a_2 x_2(t) \\ y_1(t) &= x_1(t) + x_2(t) \\ e_2(t) + a_2 x_2(t) &= \dot{x}_2'(t) & \begin{bmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} a_1 & 0 \\ 0 & a_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} e_1(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e_2(t) \\ \frac{1}{5} \dot{x}_2'(t) &= x_2(t) & \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e_1(t) \\ y_2(t) &= e_1(t) + x_2(t) \end{aligned}$$

第3页

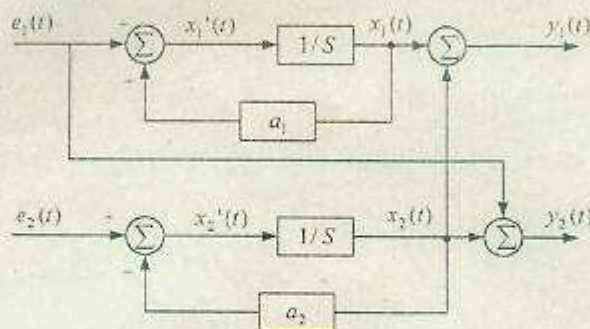


图1 题二4(2) 给定系统的框图

三 (16分) 已知因果连续时间系统的模拟框图如图2所示:

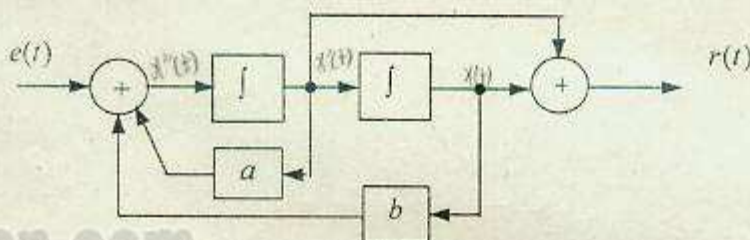


图2 题三给定的系统框图

1. 问若使系统稳定, 参数  $a, b$  的取值如何?  $H(s) = \frac{s+1}{s^2-as-b}$   $a < 0$  左半平面,  $b < 0$ .
2. 若系统在  $e(t) = e^{2t}$  作用下的响应为  $\frac{3}{20}e^{2t}$ , 在  $e(t) = 2$  的作用下的响应为  $\frac{1}{3}$ , 试确定  $a, b$  的取值;  $e^{3t} \rightarrow H(s)e^{3t}$   $b = -6$   $a = -5$ .
3. 若系统的初始条件为  $r(0) = r'(0) = 1$ , 激励  $e(t) = u(t)$ , 求系统的全响应.  $y_{zs}(t) = \mathcal{L}^{-1}[H(s) \cdot \frac{1}{s}] = (\frac{1}{2}e^{-2t} + \frac{2}{3}e^{-3t} + \frac{1}{6})u(t)$   $y_{zi} = Ae^{-2t} + Be^{-3t}$  由  $r(0) = r'(0) = 1$  解得  $A = 4, B = -3$ .

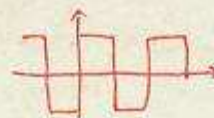
四 (16分) 已知系统的单位冲激响应信号为  $h(t) = u(t) - u(t-2)$ ,  $\rightarrow \frac{1}{s} - \frac{1}{s}e^{-2s} = H(s)$

若系统的激励信号为  $e(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n \delta(t-2n)$ ,  $\rightarrow \frac{1}{1+e^{-2s}} = E(s)$

$T=2$

1. 求系统的输出  $r(t)$ , 并画出波形图:  $R(s) = -\frac{1}{s} + \frac{2}{s} \frac{1}{1+e^{-2s}}$   $r(t) = -u(t) + 2u(t) \times \sum_{n=0}^{\infty} H^n(t-2n)$
2. 求  $r(t)$  的傅里叶级数展开, 并绘其频谱图.

有正负, 求法





五 (16 分) 已知某因果离散时间系统的差分方程为:

$$y(k+2) - 0.7y(k+1) + ay(k) = be(k+1).$$

1. 列写出系统函数:  $H(z) = \frac{bz}{z^2 - 0.7z + a}$

2. 若系统的初始条件不为 0, 且系统在激励信号  $e(k) = u(k)$  作用下的全响应为:

$$y(k) = 7(0.2)^k u(k) - 17(0.5)^k u(k) + 15u(k), \quad \frac{7z}{z-0.2} + \frac{-17z}{z-0.5} + \frac{15z}{z-1}$$

试确定参数  $a, b$ :  $r_1 = 0.2 \quad r_2 = 0.5 \quad a = r_1 r_2 = 0.1 \quad b = 20$

$$Y_{zs}(z) = H(z)E(z)$$

3. 求系统的零输入响应:  $\frac{2z}{z-0.2} + \frac{3z}{z-0.5}$

$$\frac{5z}{z-0.2} - \frac{20z}{z-0.5} + \frac{15z}{z-1}$$

六 (16 分) 已知某因果离散时间系统的模拟框图如图 3 所示:

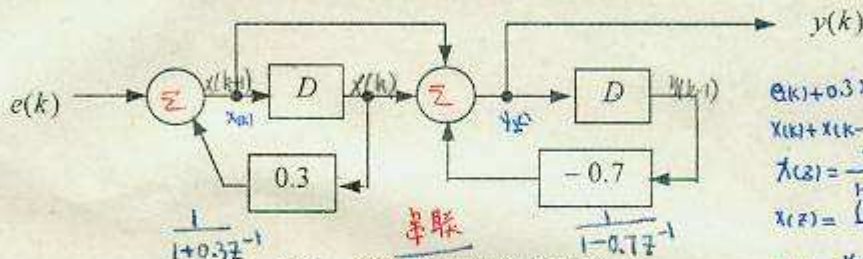


图 3 题六给定的系统框图

$$\begin{aligned} x(k) + 0.3x(k-1) &= x(k) \\ x(k) + x(k-1) &= 0.7y(k-1) = y(k) \\ X(z) &= \frac{E(z)}{1 - 0.3z^{-1}} \\ Y(z) &= \frac{X(z)}{(1 + 0.7z^{-1})(1 + z^{-1})} \\ H(z) &= \frac{Y(z)}{E(z)} = \frac{1 + z^{-1}}{(1 + 0.7z^{-1})(1 + 0.3z^{-1})} \end{aligned}$$

1. 列出系统的差分方程:  $y(k) + y(k-1) = e(k) + 0.4e(k-1) - 0.21e(k-2)$

$$y(k) + 0.4y(k-1) - 0.21y(k-2) = e(k) + e(k-1)$$

2. 若系统的初始条件为  $y(0) = 1, y(1) = 2$ , 激励  $e(k) = u(k)$ , 求系统的全响应:  $Y_{zs} = H(z)E(z)$

3. 若仅调换图 3 中乘法器的系数, 问系统是否发生变化, 为什么?

不变化 分母相乘, 串联

七、填空 (每空 2 分, 共 10 分):

已知随机变量  $X, Y$  的联合概率密度为:

$$p_{XY}(x, y) = \frac{\sqrt{6}}{2\pi} \exp\{-(x+1)^2 - \frac{3}{2}(y-2)^2\}, \text{ 这表明 } X \text{ 与 } Y \text{ 的联合分布是}$$

联合高斯分布

$X$  的均值为

-1

$Y$  的方差为

$\frac{1}{3}$

$X$  与  $Y$  的相关矩  $R_{XY} = m_X m_Y = -2$

$$\sigma_X^2 = \frac{1}{2}, \quad \rho_{XY} = 0$$

不相关 独立

$$f_X(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma_X\sigma_Y\sqrt{1-\rho^2}} \exp\left\{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}\left[\frac{(x-m_X)^2}{\sigma_X^2} - 2\rho\frac{(x-m_X)(y-m_Y)}{\sigma_X\sigma_Y} + \frac{(y-m_Y)^2}{\sigma_Y^2}\right]\right\}$$



八、判断下述概念是否正确，并简要说明正确与否的原因（每题 2 分，共 10 分）：

1. 已知一个窄带高斯过程的包络  $A(t)$  和相位  $\varphi(t)$  的互相关函数满足

$$R_{A\varphi}(0) = 0, \text{ 这表明两个随机过程 } A(t) \text{ 和 } \varphi(t) \text{ 是正交的。} \times$$

同时刻  
中心量表明同时刻

2. 若  $X(t)$  是严平稳过程，则  $X(t)$  必是宽平稳过程。  $\times$  均值为  $< \infty$

3. 一个均值为零的白噪声过程  $N(t)$  在任意两个不同时刻的值  $N(t_1), N(t_2)$  ( $t_1 \neq t_2$ ) 是不相关的。  $\checkmark$

4. 一个宽平稳随机过程  $X(t)$  在任意两个不同时刻的值  $X(t_1), X(t_2)$  ( $t_1 \neq t_2$ ) 的数字特征（包括一阶和二阶数字特征）是相同的。  $\checkmark$
- 均值本就不变且与时间无关

5. 若两个随机过程不相关，且各自服从高斯分布，则一定是相互独立的。  $\times$
- 还是联合高斯

九、（10 分）已知  $X(t)$  是一个功率谱密度为常量  $\sigma^2$  的白噪声，通过一个冲激响应为

$$h(t) = e^{-0.5t} u(t) \text{ 的线性系统，输出为 } Y(t).$$

$$\frac{2\alpha}{\alpha^2 + \omega^2} \leftrightarrow e^{-\alpha|t|} \quad 1. \text{ 求 } Y(t) \text{ 的功率谱密度函数 } G_Y(\omega) := G_X(\omega) |H(\omega)|^2 = 6^2 \cdot \frac{1}{0.25 + \omega^2}$$

$$2. \text{ 求 } Y(t) \text{ 的自相关函数 } R_Y(t, t+\tau) := \mathcal{F}^{-1}[G_Y(\omega)] = 6^2 e^{-0.5|\tau|}$$

$$3. \text{ 求 } Y(t) \text{ 的平均功率 } P_Y := \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} G_Y(\omega) d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{6^2}{0.25 + \omega^2} d\omega = \frac{1}{2\pi} 26^2 \arctan 2\omega \Big|_{-\infty}^{\infty} = 6^2 = 36$$

4.  $X(t)$  与  $Y(t)$  是否联合平稳，为什么？

条件：各自平稳且互相关只与  $\tau$  有关

$$\begin{aligned} R_{XY}(t, t+\tau) &= E[X(t)Y(t+\tau)] & Y(t) &= X(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} X(t-\lambda) h(\lambda) d\lambda \\ Y(t+\tau) &= \int_{-\infty}^{\infty} X(t+\tau-\lambda) h(\lambda) d\lambda \\ E(X(t)Y(t+\tau)) &= \int_{-\infty}^{\infty} E[X(t) \cdot X(t+\tau-\lambda)] \cdot h(\lambda) d\lambda = \int_{-\infty}^{\infty} R_X(\tau-\lambda) h(\lambda) d\lambda \\ &= R_X(\tau) * h(\tau) = 6^2 \delta(\tau) * e^{-0.5\tau} u(\tau) = 6^2 \cdot e^{-0.5\tau} u(\tau) \text{ 只与 } \tau \text{ 有关.} \end{aligned}$$