

西北工业大学

# 2002 年硕士研究生入学考试试题

试题名称: 信号与系统

试题编号: 536

说明: 所有试题一律写在答题纸上

共 4 页 第 1 页

(注: 本试题中的  $U(t)$  代表单位阶跃信号,  $U(k)$  代表单位阶跃序列)

一、(6 分) 计算下列积分: (1)  $\int_{-\infty}^{\infty} (t^2 + 2)\delta(\frac{t}{2})dt$  : 4

(2)  $\int_{-\infty}^{\infty} (1-\tau)\delta'(\tau)d\tau$  :  $\delta(t) + u(t)$

二、(10 分) 设  $x(t)$  的傅立叶变换为  $X(j\omega)$ ,  $f(t) = \frac{d^2 x(t)}{dt^2}$

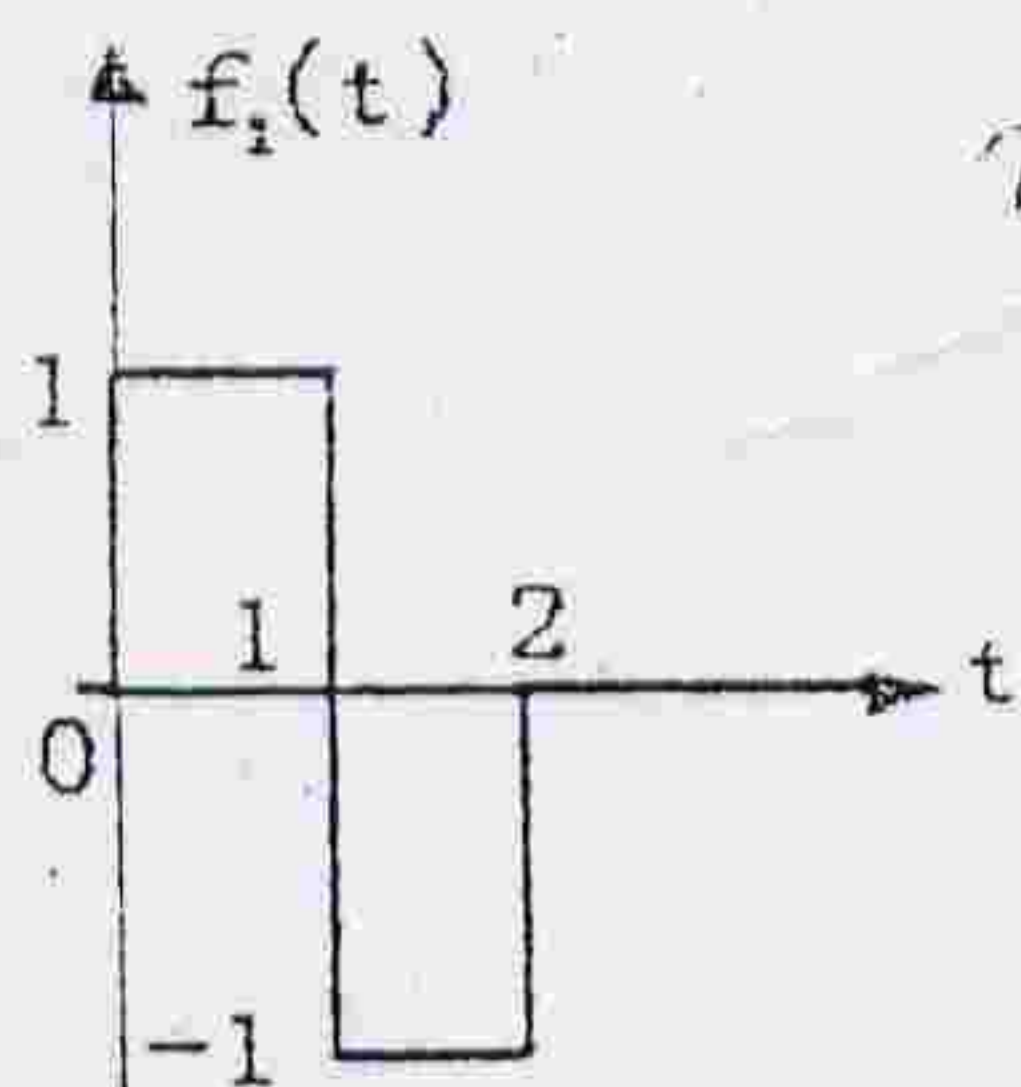
(1) 假定  $X(j\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| < 1 \\ 0 & |\omega| > 1 \end{cases}$

计算  $\int_{-\infty}^{\infty} |f(t)|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |X(j\omega)|^2 d\omega = \frac{1}{5\pi}$

(2) 求  $f(\frac{\omega}{4})$  的傅立叶反变换。

$\frac{4-F(-4t)}{2\pi} = \begin{cases} 3^2 t^2 / \pi, & |t| < 1 \\ 0, & |t| > 1 \end{cases}$

三、(4 分) 某线性时不变因果系统, 当激励为  $f(t) = U(t)$  时, 系统的零状态响应为  $y_f(t) = (3e^{-t} - 4e^{-2t})U(t)$ ; 求当激励如图所示时, 系统的零状态响应  $y_{fr}(t)$ 。



题三图

$y_{fr}(t) = y_f(t) - y_f(t-1) + 3y_f(t-2)$

四、(5 分) 证明: 若  $f(t) \Leftrightarrow F(j\omega)$ , 则  $[\pi\delta(0)\delta(t) - \frac{1}{jt}f(t)] \Leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} F(jx)dx$

五、(10 分) 在图示的系统中, 已知  $h_1(k) = 4(\frac{1}{2})^k[U(k) - U(k-3)]$ ,

$h_2(k) = h_3(k) = U(k)$ ,  $h_4(k) = \delta(k-1)$

1) 求系统的单位序列响应  $h(k)$ ;

2) 当系统激励  $f(k) = k[U(k) - U(k-3)]$  时, 求系统的零状态响应。

$-7/4 + -7/4\delta(k-1)$

4-2



西北工业大学

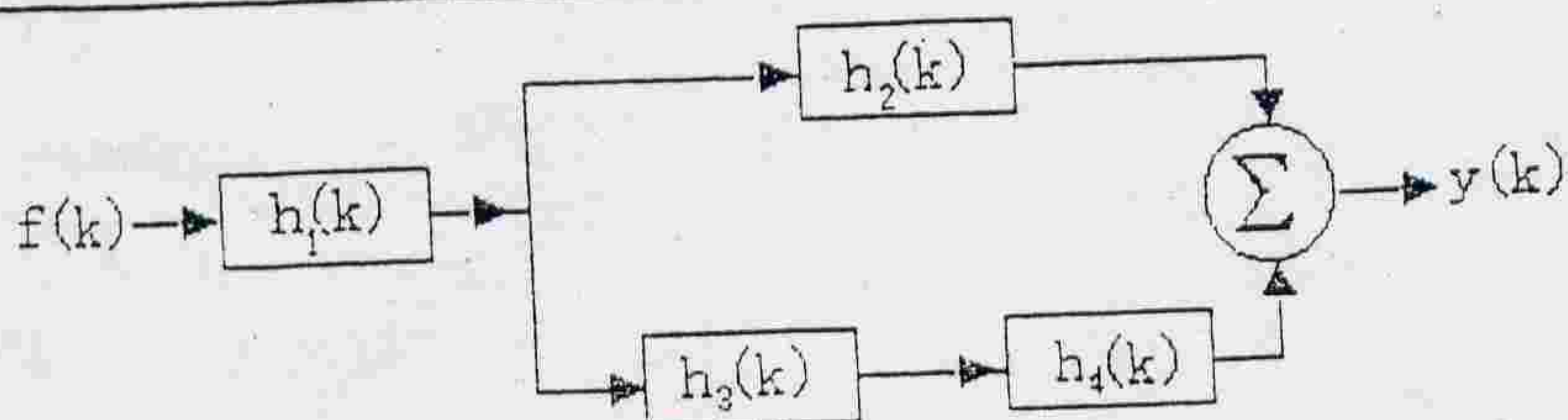
# 2002 年硕士研究生入学考试试题

题名称：信号与系统

试题编号：536

月：所有试题一律写在答题纸上

共 4 页 第 2 页



题五图

(10 分) 已知描述系统的微分方程为

$$\frac{d^3}{dt^3}y(t) + 6\frac{d^2}{dt^2}y(t) + 11\frac{d}{dt}y(t) + 6y(t) = \frac{d}{dt}f(t) + 4f(t)$$

- 1) 求系统函数  $H(s)$ ;
- 2) 画出并联形式和级联形式的信号流图;
- 3) 判断系统的稳定性。

稳定

$$H(s) = \frac{4+s}{s^3+6s^2+11s+6}$$

$$\frac{s+4}{(s+1)(s+2)(s+3)}$$

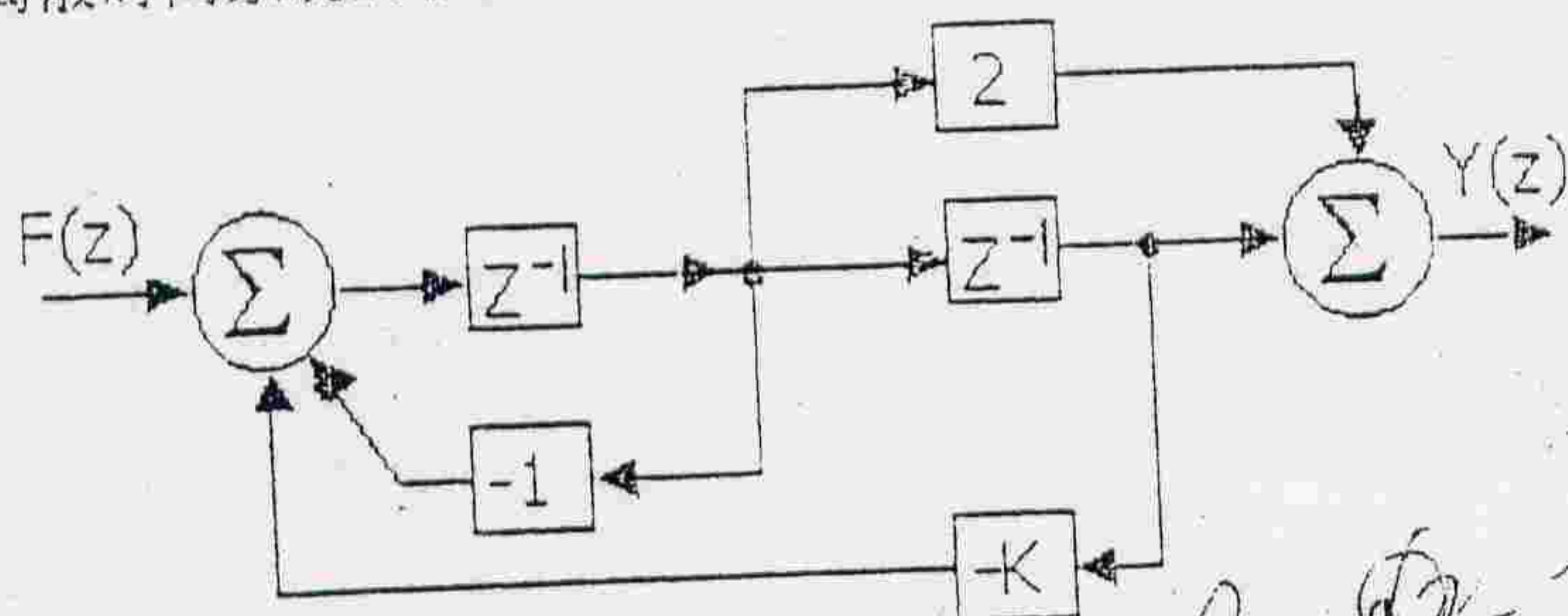
(10 分) 某线性时不变系统，当输入  $f(t)=U(t-1)$  时，零状态响应为  $y_1(t)=e^{-(t-1)}U(t-1)$

- 1) 求系统的单位冲激响应  $h(t)$ ;
- 2) 求系统输入  $f(t)=(t-3)e^{-(t-3)}U(t-3)$  时，系统的零状态响应  $y_2(t)$ 。

$$h(t) = (t-3)e^{-(t-3)}U(t-3)$$

$$= \frac{3/2}{s+1} + \frac{-2}{s+2} + \frac{1/2}{s+3}$$

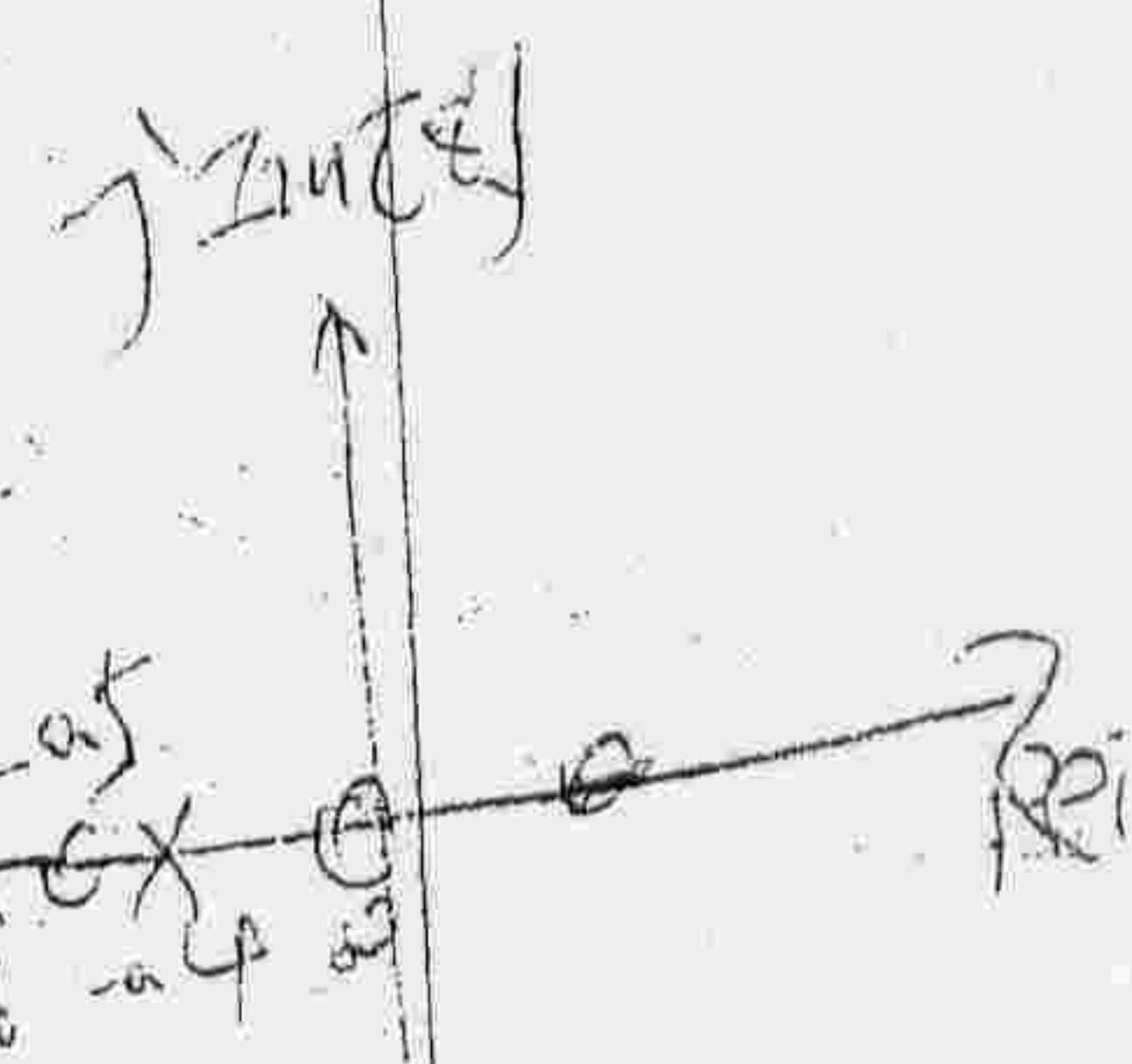
(15 分) 离散时间系统的模拟图如图所示



题八图

- 1) 利用梅森公式求系统函数  $H(z)$ ;
- 2) 求使系统稳定的  $K$  值范围;
- 3) 画出  $K=0.24$  时，系统的零极点图;

$$H(z) = \frac{2z^2 + z + 1}{z^2 + z + K}$$



4) 求当  $K=0.24, f(k)=10\cos\frac{\pi}{2}kU(k)$  时，系统的稳态响应  $y_s(k)$ 。

$$y_s(k) = \frac{2}{\sqrt{1.16}} \cos(\frac{\pi}{2}k + 99.4^\circ)$$



西北工业大学

# 2002 年硕士研究生入学考试试题

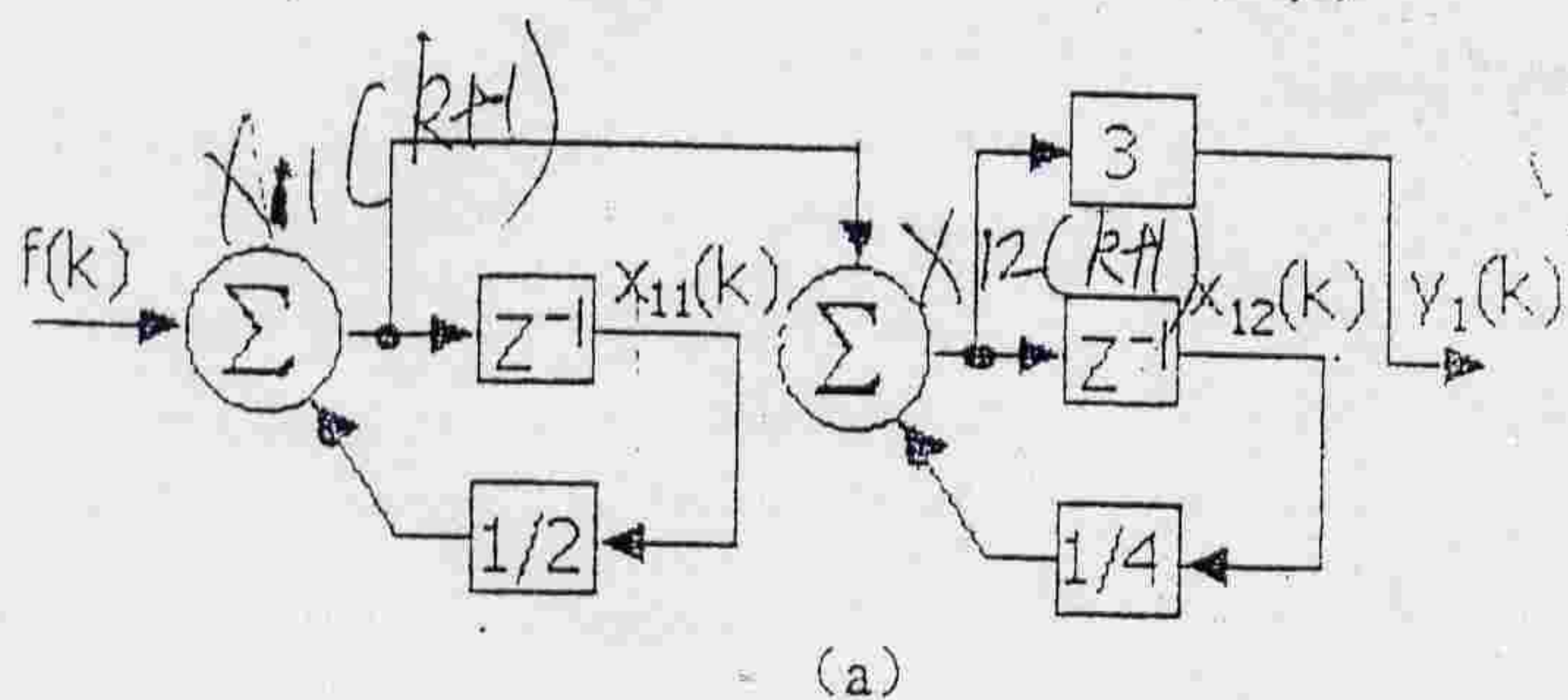
式题名称：信号与系统

试题编号：536

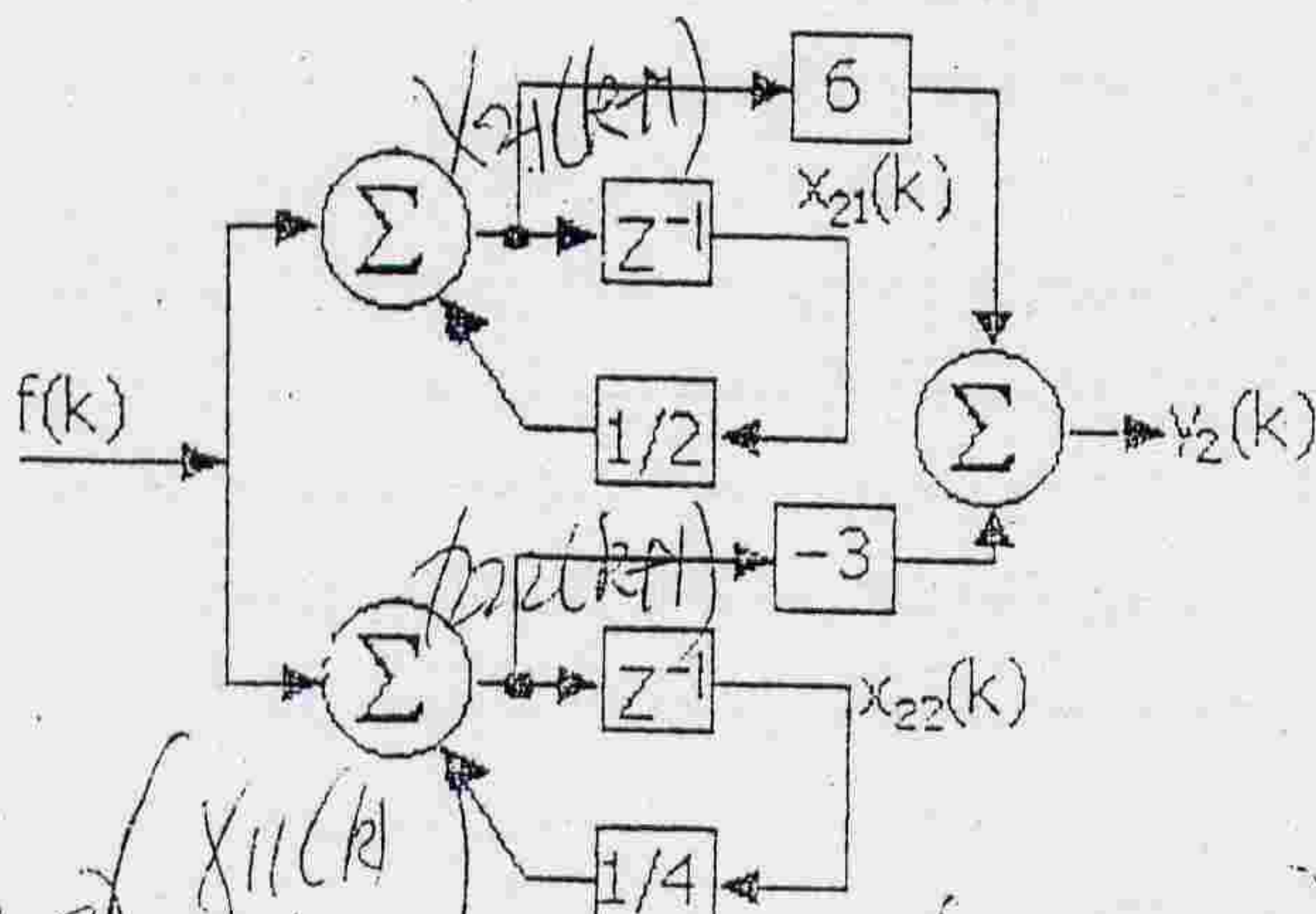
说明：所有试题一律写在答题纸上

共 4 页 第 3 页

九、(15 分) 在图示的两个系统中，两系统的输入均为  $f(k)$



$$H_1(z) = \frac{3}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}}$$



$$H_2(z) = \frac{3}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}}$$

$$\therefore H_1(z) = H_2(z)$$

$$y_1(k) = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{11}(k) \\ x_{12}(k) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} f(k)$$

$$\begin{pmatrix} x_{11}(k+1) \\ x_{12}(k+1) \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_{11}(k) \\ x_{12}(k) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} f(k)$$

1) 证明：零状态响应  $y_{1f}(k), y_{2f}(k)$  相等；

2) 分别以图中  $x_{11}(k), x_{12}(k)$  和  $x_{21}(k), x_{22}(k)$  为状态变量写出两个系统的状态方程与输出方程；

3) 如果使两个系统的零输入响应相等，第一个系统（图(a)所示）的初始条件  $x_{11}(0)=1, x_{12}(0)=2$ ，试求第二个系统（图(b)所示）的初始条件  $x_{21}(0), x_{22}(0)$ 。

用 Z 变换法求  $x_{21}(0)=1, x_{22}(0)=0$

(15 分) 在图 (a) 所示的系统中，已知  $f(t)$  是带限信号，其最高频率为  $\omega_m$ ，其频谱函数如图 (c) 所示， $S(t)$  是周期性冲激序列，周期为  $T$ ， $\Delta$  为不等于零的偏移量如图 (c) 所示， $H(j\omega)$  的形如图 (d) 所示。