

★★★★ 答题一律做在答题纸上, 做在试卷上无效。 ★★★★★

注意: 本试卷中  $u(t)$ ,  $\delta(t)$  和  $u[n]$ ,  $\delta[n]$  分别为连续和离散时间单位阶跃信号, 单位冲激信号:

$$u(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ 1, & t > 0 \end{cases}, \quad \delta(t) = \frac{du(t)}{dt}, \quad u[n] = \begin{cases} 0, & n < 0 \\ 1, & n \geq 0 \end{cases}, \quad \delta[n] = \begin{cases} 1, & n = 0 \\ 0, & n \neq 0 \end{cases}$$

1. (20 分) 请回答下面的问题, 并给出理由。

(a) 一个系统输入为  $x(t) = \cos(2\pi \times 10t)$  时的输出为  $y(t) = 2\cos(2\pi \times 10t - \pi/4) - 0.5\sin(2\pi \times 15t)$ . 该系统是线性时不变的吗?

(b) 一个系统的输入输出关系为:  $y[n] = n^3 x[n]$ . 判断该系统是否: 1) 因果; 2) 线性; 3) 时不变; 4) 稳定。

2. (30 分) 某一阶因果线性时不变系统, 当输入为  $x_1(t) = e^{-t}u(t)$  时, 其输出为  $y_1(t) = e^{-2t} + e^{-t}$ ,  $t \geq 0$ ; 当输入为  $x_2(t) = 2x_1(t)$  时, 其输出为  $y_2(t) = -3e^{-2t} + 2e^{-t}$ ,  $t \geq 0$ . 求:

(a) 系统的零输入响应和系统的输入输出方程;

(b) 当输入为  $x(t) = te^{-3t}u(t)$  时系统的零状态响应。

3. (20 分) 图 1 为用于模拟信号离散化处理系统框图。

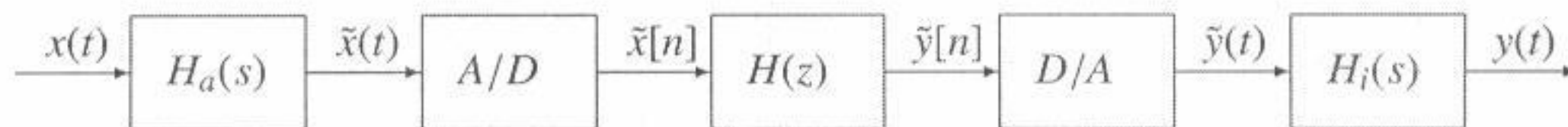


图 1: 数字信号处理系统方框图。

(a) 简述图中个方框图之功能;

(b) 设  $x(t) = s(t) + e(t)$ , 其中  $s(t)$  是个低频有用信号,  $e(t)$  是一个高频噪声, 两者频谱无重合部分。如果  $s(t) = s_0^2(t)$  并且  $s_0(t)$  的最高频率分量为  $4000 \text{ Hz}$ , 给出设计  $H_a(s)$  和  $A/D$  的基本要求。



4. (30 分) 图 2(a)所示系统中,  $x(t)$ 是信源信号,  $p(t)$ 是一个如图 2(b)所示的周期信号, 这两个信号相乘后产生信号 $w(t)$ .  $H(j\omega)$  是一个滤波器。

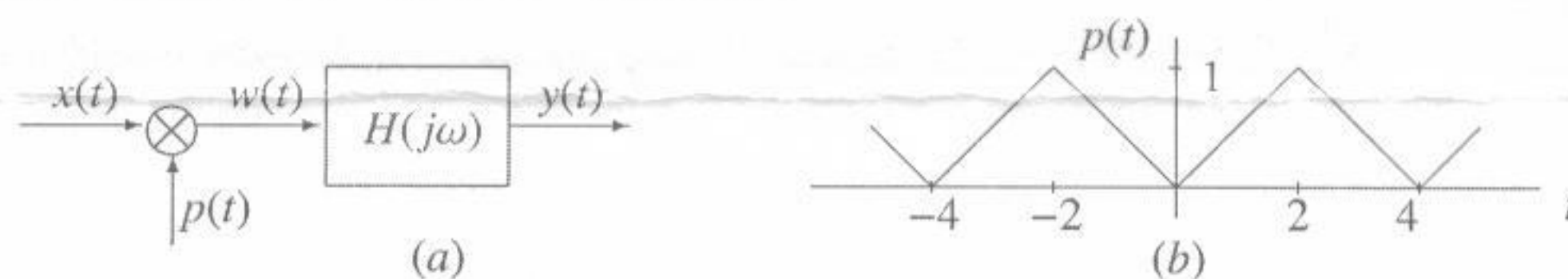


图 2: 系统框图及信号波形

- (a) 求 $p(t)$ 的Fourier series (FS)展开式。
- (b) 试问: 在什么情况下,  $w(t)$ 含有和 $x(t)$ 相同的信息?
- (c) 设 $y(t) = x(t-3)\cos(3\omega_0(t-3))$ , 其中 $\omega_0 = \pi/2$ . 试问滤波器的频率响应需满足什么条件?
5. (20 分) 设 $x[n] = \alpha^n(u[n] - u[n-N])$ , 其中 $\alpha$ 为常数,  $N$ 为一个正整数。
- (a) 导出 $x[n]$ 的 $N$ 点DFT  $X[k]$ 的表达式;
- (b) 设 $X_1[k]$ 为信号 $x_1[n] = x[n] + x[n-N] + x[n-2N]$ 的 $3N$ 点DFT. 求 $X_1[k]$ .
6. (15 分) 一个因果线性时不变系统其输入输出关系为:  $y[n] - \alpha y[n-1] = -\alpha x[n] + x[n-1]$ .
- (a) 求系统的传递函数及其单位冲击响应. 该系统稳定的条件是什么?
- (b) 设 $\alpha$ 为实常数. 导出系统的幅频响应和相频响应;
- (c) 设输入信号的能量为9494, 相应输出信号的能量是多少?
7. (15分) 一个控制系统如图 3所示, 其中 $P(z)$ 和 $C(z)$ 分别为被控系统和控制器传递函数。

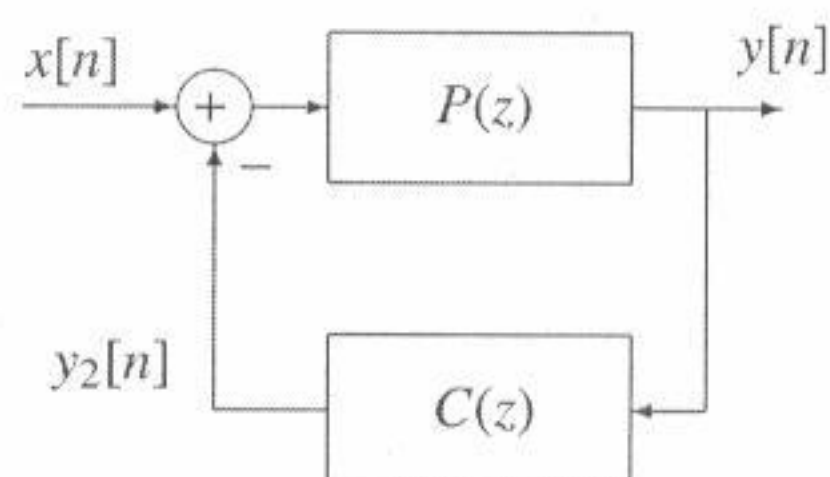


图 3: 反馈系统框图。

- (a) 求出以 $x[n]$ 为输入 $y[n]$ 为输出的系统之传递函数 $H_c(z)$ , 亦闭环传递函数;
- (b) 若 $P(z) = \frac{1-0.5z^{-1}}{1-2z^{-1}}$ ,  $C(z) = \frac{\beta z^{-1}}{1-\alpha z^{-1}}$ , 确定参数 $\alpha, \beta$ 使得闭环系统的极点为 $p_1 = \frac{\sqrt{2}}{2}e^{j\pi/4}$ ,  $p_2 = \frac{\sqrt{2}}{2}e^{-j\pi/4}$ .