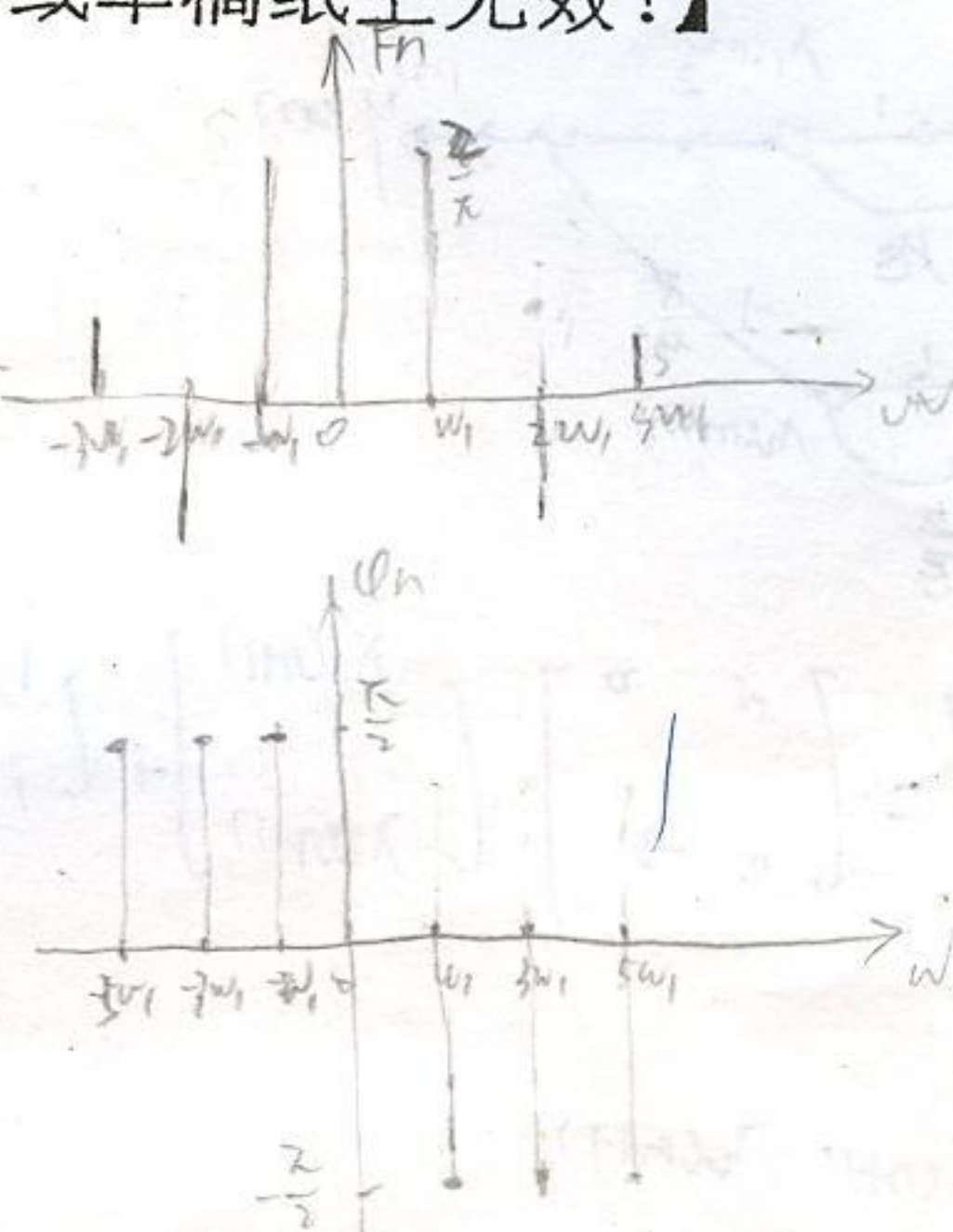


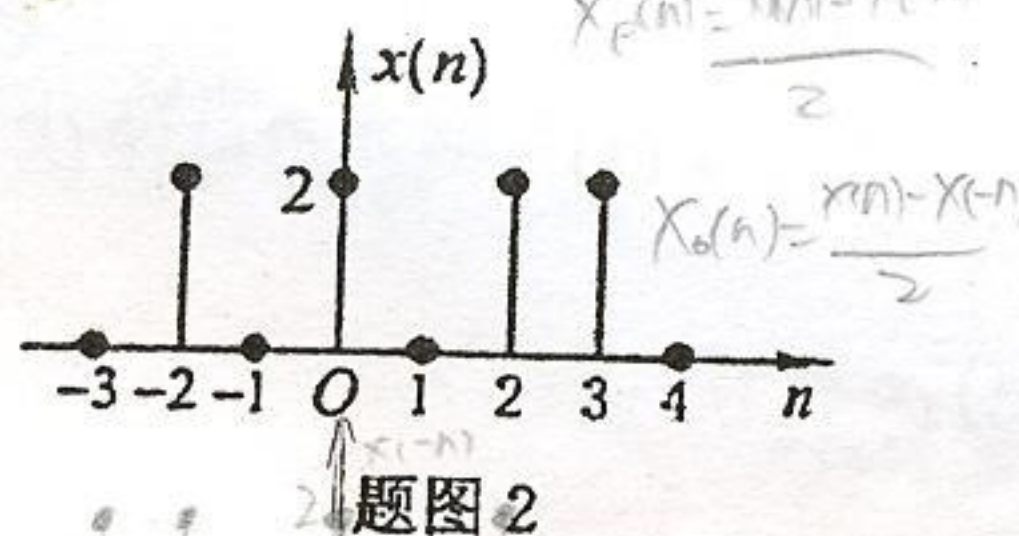
(试卷共 10 大题, 3 页, 150 分)

1. (15分) 计算并画出题图1所示信号的双边频谱。



(1) 计算 $f(t) = u(t)$ 的奇分量和偶分量;

(2) 画出题图 2 所示信号的奇分量和偶分量波形。



3. (每小题 6 分, 共 18 分) 计算下列各题。

(1) 求 $f_1(t) = \frac{1}{2} \operatorname{sgn}\left(-\frac{t}{2}\right)$ 的傅里叶变换 $F_1(\omega)$;

(2) 计算 $u(n) * 3^n u(-n)$;

(3) $\int \tau \delta'(2\tau - 4) d\tau$

$$\int (2x-4) = \frac{1}{2} (x-2)$$

杭州电子科技大学《信号与系统》试题 共三页 第 1 页

$$S'(x-4) = \frac{1}{4} S'(x-2)$$
$$F_{\text{out}} = \frac{1}{4} \int_{-2}^t \tau g'(\tau-2) d\tau = \frac{1}{4} \int_{-2}^t \tau d g(\tau-2) = \frac{1}{4} \tau g(\tau-2) - \frac{1}{4} \int_{-2}^t g(\tau-2) d\tau = \frac{1}{2} g(t-2) - \frac{1}{4} u(t-2)$$
$$t \geq 20 \text{ s} \quad \begin{cases} t \\ 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 26 \\ 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 0.2 \\ 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 4 \\ 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 1 \\ 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 2 \\ 1 \end{cases} \quad - \frac{1}{4}$$
$$t=20 \int_{-10}^t (8z-4) dz = 0$$

4. (15分) 已知系统方程为 $\frac{d^2}{dt^2}r(t) + 4\frac{d}{dt}r(t) + 4r(t) = \frac{d^2}{dt^2}e(t) + e(t)$, 当激励

22 电路 R 与 C 串联 零状态响应

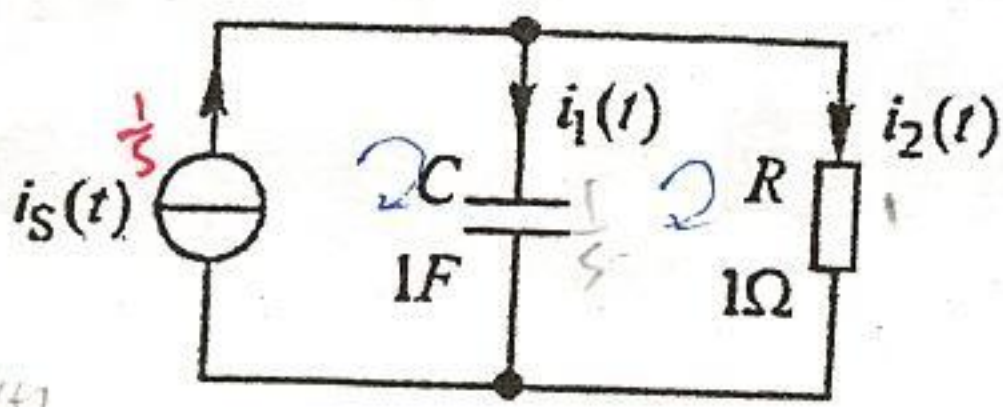
$e(t) = e^{-t}u(t)$ 时系统的完全响应 $r(t) = (2e^{-t} + 4te^{-2t})u(t)$.

Handwritten notes: $H(s) = \frac{s^2+1}{s^2+4s+4}$, $R(s) = H(s)E(s) = \frac{1}{s+2} \cdot \frac{s^2+1}{s^2+4s+4} = \frac{-5}{(s+2)^2} + \frac{-1}{s+2} + \frac{2}{s+1}$.
 $y_{zs}(t) = (-5te^{-2t} - e^{-2t} + 2e^{-t})u(t)$
 $y_{zi}(t) = y(t) - y_{zs}(t) = (9te^{-2t} + e^{-2t})u(t)$

求: (1) 零状态响应; (2) 零输入响应; (3) 系统起始状态。

5. (15分) 题图 5 中, 已知 $i_s(t) = u(t)$, 求 $i_1(t)$ 和 $i_2(t)$ 及频谱。

Handwritten notes: $I_1(s) + I_2(s) = I_s(s) = \frac{1}{s}$
 $I_1(s) = \frac{1}{s} - I_2(s)$
 $I_1(s) = \frac{1}{(s+1)s}$, $I_2(s) = \frac{1}{s+1}$
 $i_1(t) = (1 - e^{-t})u(t)$, $i_2(t) = e^{-t}u(t)$

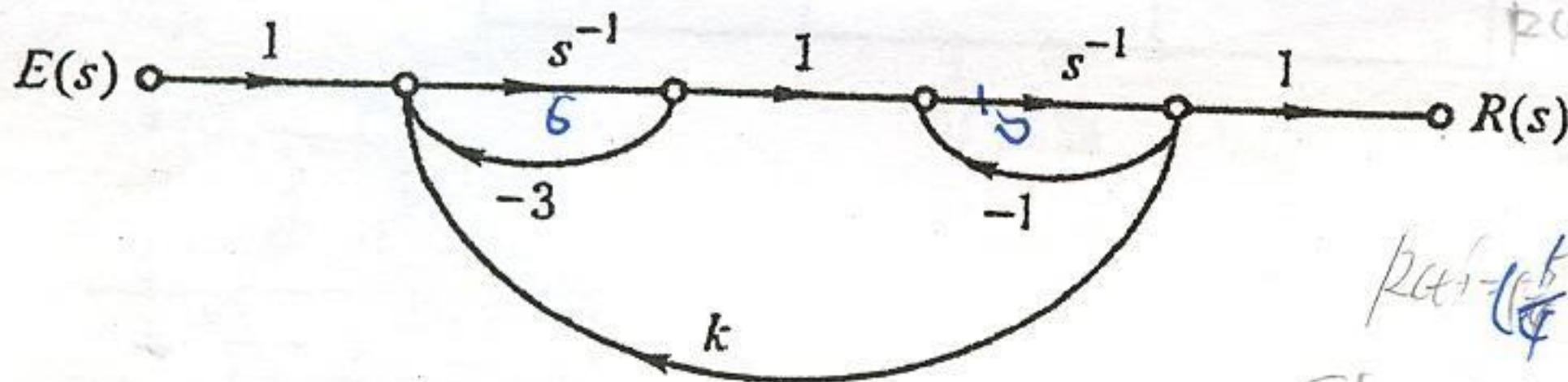


题图 5

6. (15分) 系统的信号流图如题图 6。

(1) 求系统稳定的 k 的范围;

(2) 当 $k=0$ 时, 求输入 $e(t) = (1 + e^{-2t})u(t)$ 产生的零状态响应, 并指出自由响应和强迫响应, 稳态响应和瞬态响应。



题图 6

7. (15分) LTI 离散系统的传输算子为 $H(E) = \frac{E}{E^2 + 3E + 2}$, 当激励为零时 $y(0) = 1$,

$y(1) = 2$; 当激励为 $x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^n u(n)$ 时, 求:

(1) 系统的零输入响应;

(2) 系统的零状态响应和完全响应;

Handwritten notes: $X(z) = \frac{z}{z - \frac{1}{2}}$

杭州电子科技大学《信号与系统》试题 共三页 第 2 页

Handwritten notes: $Y_{zs} = X(z)H(z) = \frac{z^2}{(z - \frac{1}{2})(z+1)(z+2)} = \frac{\frac{2}{3}}{z - \frac{1}{2}} + \frac{-\frac{4}{5}}{z+1} + \frac{\frac{2}{15}}{z+2}$

Handwritten notes: $y_{zs} = \left[\frac{2}{15}\left(\frac{1}{2}\right)^n + \frac{2}{3}(-1)^n - \frac{4}{15}(-2)^n\right]u(n)$

Handwritten notes: $y = y_{zi} + y_{zs} = \left[\frac{2}{15}\left(\frac{1}{2}\right)^n - \frac{19}{5}(-2)^n + \frac{14}{3}(-1)^n\right]u(n)$

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

8. (15 分) 已知 LTI 系统的单位阶跃响应为 $(e^{-t} + 2e^{-2t})u(t)$ 。

求：

$$G(y) = \frac{1}{5} H(y)$$

$$H(s) = G(s) = \frac{s}{s+1} + \frac{2s}{s+2}$$

$$H(s) = \frac{2}{s} - \frac{e^t + 10e^{-2t}}{100(s)}$$

(1) 系统的单位冲激响应;

(2) 输入 $e(t) = te^{-t}u(t)$ 时的零状态响应;

$$R(s) = H(s) \cdot E(s) = \frac{s}{(s+1)^3} + \frac{2s}{(s+1)^2(s+2)} = \frac{-4}{s+2} + \frac{-1}{(s+1)^3} + \frac{-1}{(s+1)^2} + \frac{s}{s+1}$$

(3) 因果信号作用下, 当 $r(0_-) = 1, r'(0_-) = 1$ 时的零输入响应。

$$\bar{\theta}(s) = \frac{1}{(s+1)^2}$$

响应: $y(t) = [-4e^{-2t} + 5e^{-t} - te^{-t} - \frac{1}{2}t^2e^{-t}] u(t)$

(3) 因果信号作用下, 当 $f(0_-) = 1, f'(0_-) = 1$ 时的零输入响应

$$Y_{zi}(s) = \frac{3}{s+1} + \frac{2s}{s+2}$$
 有极点 $-1, -2$

$$Y_{zi}(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-2t}$$

$$c_1 = 3, c_2 = 2$$

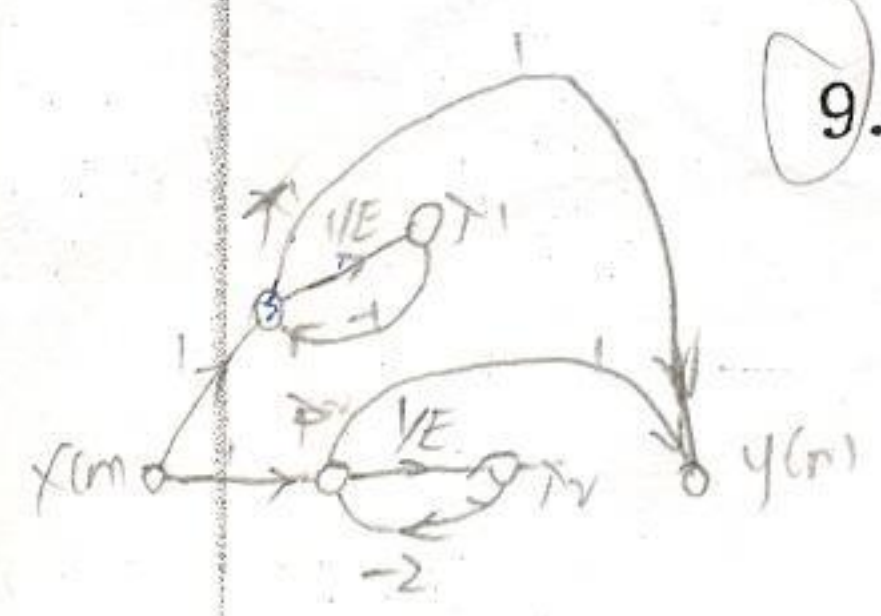
$$Y_{zi}(t) = (3e^{-t} + 2e^{-2t}) u(t)$$

$$H(E) = \frac{E^2 + 3E}{E^2 + 3E + 1}$$

$$= \frac{1 + \frac{3}{E}}{1 + \frac{3}{E} + \frac{2}{E^2}} = \frac{-1}{1 + \frac{2}{E}} + \frac{2}{1 + \frac{2}{E}}$$

9. (15 分) 已知系统的传输算子为 $H(E) = \frac{E^2 + 3E}{E^2 + 3E + 2}$ 。

用并联结构实现，画出信号流程图，写出状态方程和输出方程。



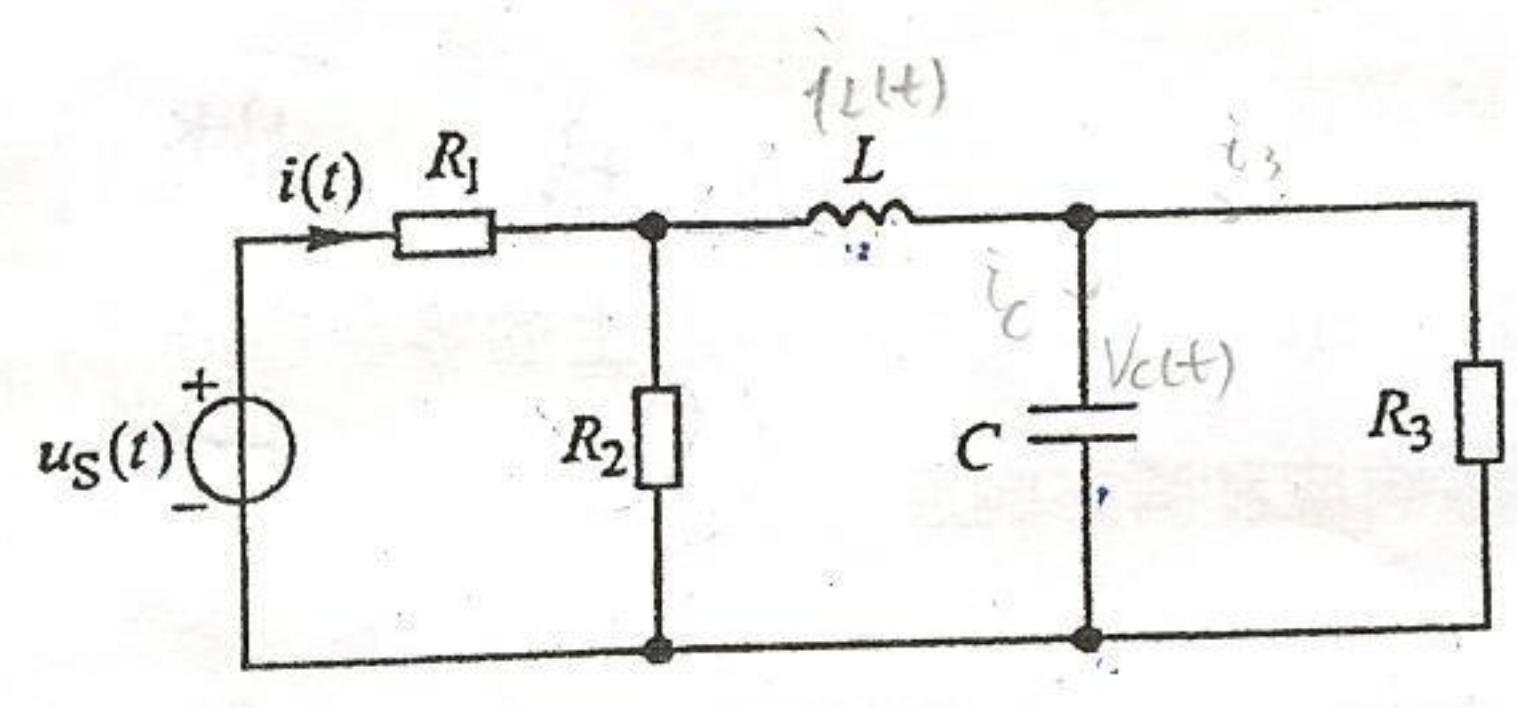
$$\begin{cases} \dot{\lambda}_1 = -\lambda_1 + x(n) - y(n) \\ \dot{\lambda}_2 = -2\lambda_2 + x(n) \end{cases}$$

$$y(x) = 2x(m)$$

10. (15 分) 题图 10 中, $u_S(t)$ 为输入, $i(t)$ 和 $u_O(t)$ 为输出, 建立状态方程和输出方

$$\lambda_1 = i_L(t) \quad \lambda_2 = V_C(t)$$

$$V_c(t) = V_o(t) = 12$$



题图 10

$$V_C(t) = \frac{1}{C} \int (i_L(t) - i_3) dt = \left(\lambda_1 - \frac{\lambda_2}{R_3} \right) dt$$

$$\dot{\lambda}_2 = \frac{d \text{value}}{dt} = \frac{1}{0} \lambda_1 - \frac{1}{RSC} \lambda_2$$

$$L \frac{di(t)}{dt} + v_c(t) = u_s(t) + i(t)R_1$$

$$\dot{\lambda}_1 = \frac{d(\text{ict})}{dt} = -\frac{\lambda_2}{L} + \frac{j\omega L}{L} R_1 + \frac{1}{L} U_s(t)$$

$$\Rightarrow i(t) = i_c(t) + \frac{V_c(t) + L \frac{di_c(t)}{dt}}{R_2} = 1 + \frac{1}{R_2} V_c(t)$$

$$V_1 = -\frac{1}{L} R_2 + \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2} \frac{1}{L} + \frac{R_2}{(R_1 + R_2) L} (u_2(t) + t)$$

$$\lambda_2 = -\frac{1}{R_3 C} \lambda_2 + \frac{1}{C} \lambda_1$$

$$V_{out}(t) = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \frac{1}{R_1 + R_2} U_{in}(t) = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \lambda_1 + \frac{1}{R_1 + R_2} U_{in}(t)$$