

# 2007 年上海海事大学攻读硕士学位研究生入学考试试题

(重要提示: 答案必须做在答题纸上, 做在试题上不给分)

考试科目: 信号与系统

## 一 填空题 (64分)

1. (4分) 下列各式中正确的是\_\_\_\_\_。

(1)  $2\delta(t) = \frac{1}{2}\delta(2t)$

(2)  $\delta(2t) = \frac{1}{2}\delta(t)$

(3)  $\delta(2t) = \delta(t)$

(4)  $\delta(2t) = 2\delta(t)$

2. (4分)  $\int_{-\infty}^{\infty} 4 \sin t \delta(t - \frac{\pi}{6}) dt =$  \_\_\_\_\_。

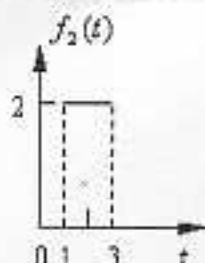
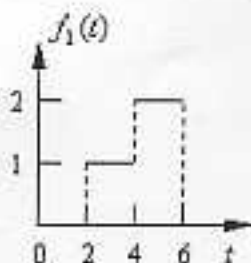
3. (2分) 设激励为  $f(\cdot)$ , 下列各系统的零状态响应  $y_f(\cdot)$ , 判断各系统是否线性的, 时不变的, 因果的, 稳定的?  $y_f(t) = f(-t)$

4. (3分) 系统的输入为  $f(n]$ , 输出为  $y(n]$ , 判断系统的线性、时不变性和因果性

$$y[n] = \sum_{k=-M}^M f[n-k]$$

5. (3分) 系统的数学模型为  $\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 3 \frac{dy(t)}{dt} + 2y(t) = \frac{df(t)}{dt} + f(t)$ , 则系统的自然频率为\_\_\_\_\_。

6. (4分) 如图所示为  $f_1(t)$ ,  $f_2(t)$  的波形, 设  $y(t) = f_1(t) * f_2(t)$ , 则  $y(6) =$  \_\_\_\_\_



7. (4分)  $P(j\omega) = -j \operatorname{sgn}(\omega)$  的时间函数  $f(t) =$  \_\_\_\_\_。

8. (4分) 频谱  $\delta(\omega - 2)$  对应的时间函数为\_\_\_\_\_

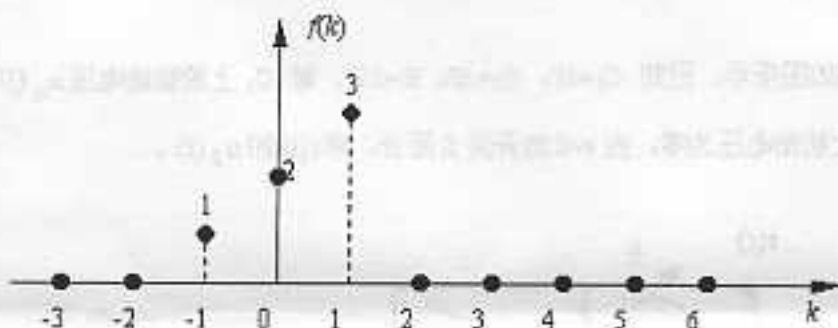
9. (4分) 已知信号  $f(t)$  的奈奎斯特角频率为  $\omega_0$ , 则信号  $f(t) + f(t - t_0)$  的奈奎斯特角频率为\_\_\_\_\_

10. (4分)  $f(t)$  的  $F(s) = \frac{1}{s^2 + s - 1}$ , 则  $y(t) = e^{-2t} \cdot f(3t)$  的象函数  $Y(s) =$  \_\_\_\_\_

11. (4分) 求信号  $e^{-t+2}u(t+2)$  的单边拉氏变换

12. (4分) 已知系统函数  $H(s) = \frac{1 - e^{-sT}}{s(1 - e^{-sT})}$ ,  $T > \tau$ , 则其单位冲激响应  $h(t) =$  \_\_\_\_\_,  $h(t)$  的波形为\_\_\_\_\_.

13. (4分) 已知信号  $f(k)$  的波形如图所示, 画出  $f(k) = f(k-2)U(3-k)$  的波形.



14. (4分) 系统的差分方程为  $2y(k) - y(k-1) - y(k-2) = f(k) + 2f(k-1)$ , 则其单位序列响应  $h(k) =$  \_\_\_\_\_.

15. (4分) 求下列信号的  $z$  变换和收敛域

$$(k-2)u(k)$$

16. (4分) 离散系统函数  $H(z) = \frac{2z^2 + 3z + z}{2z^2 - (K-1)z + 1}$  为使系统稳定, 则  $K$  的取值范围为\_\_\_\_\_

17. (4分) 连续系统状态方程中的系数矩阵  $A = \begin{bmatrix} -2 & 0 \\ 0 & -3 \end{bmatrix}$ , 求它的状态转移矩阵  $\Phi(t)$

## 二 解答题 (86分)

1. (6分) 已知描述因果系统的微分方程为  $y''(t) + y'(t) + y(t) = f'(t) + f(t)$ , 其中

$f(t)$  为激励,  $y(t)$  为响应。求系统的冲激响应  $h(t)$ 。

2. (10分) 设某 LTI 初始状态一定, 已知当输入  $e_1(t) = \delta(t)$  时系统的完全响应  $r(t) = 3e^{-t}u(t)$

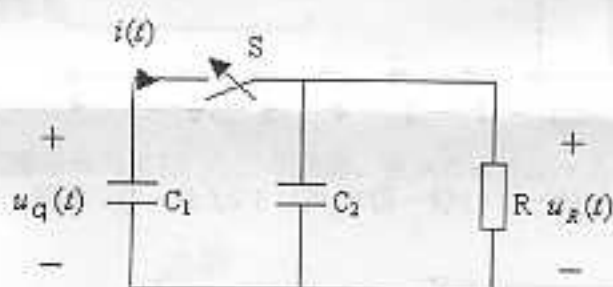
当  $e_2(t) = u(t)$  时, 全响应  $y_2(t) = (1+e^{-t})u(t)$ 。当输入  $e_3(t) = tu(t)$  时, 求系统的全响应。

3. (6分) 已知理想低通滤波器的传输函数  $H(j\omega) = G_{240}(\omega)$ ,

输入信号  $e(t) = 20 \cos 100t \cos^2 10^4 t$ , 求输出  $r(t)$ 。

4. (12分) 电路如图所示, 已知  $C_1=1F$ ,  $C_2=2F$ ,  $R=2\Omega$ , 若  $C_1$  上的初始电压  $u_{C_1}(0^-) = u_0$ ,

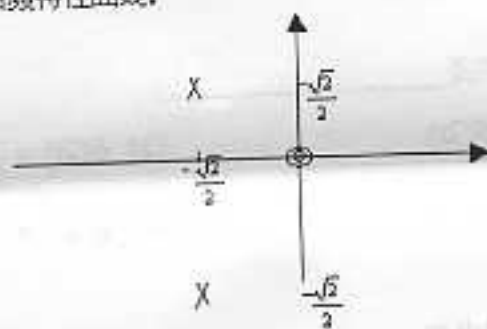
$C_2$  上初始电压为零, 当  $t=0$  时开关  $S$  闭合, 求  $i(t)$  和  $u_R(t)$ 。



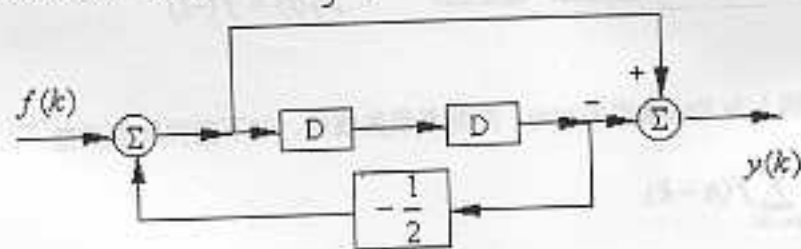
5. (12分) 已知某因果 LTI 系统的系统函数  $H(s)$  (电压传输比) 的零极点图如图所示, 且

$$H(-\frac{\sqrt{2}}{2}) = 1 \text{ 求}$$

- (a) 系统函数  $H(s)$  及冲激响应  $h(t)$ ;  
 (b) 已知系统稳定, 求  $H(j\omega)$ , 当激励为  $3\cos t u(t)$  时, 求系统稳定响应;  
 (c) 画出幅频和相频特性曲线.



6. (10分) 如图所示系统,  $f(k) = 3\cos(\frac{\pi}{3}k)$ , 求系统的正弦稳态响应.



7. (15分) 已知因果离散系统的差分方程为

$$y(k) + 0.6y(k-1) - 0.16y(k-2) = f(k) + 2f(k-1)$$

- (1) 求系统函数  $H(z)$ ; (2) 求单位响应  $h(k)$ ; (3) 若激励  $f(k) = 0.4^k \cdot U(k)$ , 求零状态响应  $y(k)$ ; (4) 判断系统的稳定性.

8. (15分) 如图所示系统, 已知激励  $f(t) = U(t)A$ , 初始状态  $x_1(0^-) = 1V$ ,  $x_2(0^-) = 1A$ . 以  $x_1(t)$ ,  $x_2(t)$  为状态变量, 以  $y_1(t)$ ,  $y_2(t)$  为响应. (1) 写出系统的状态方程和输出方程; (2) 求系统的矩阵指数函数  $e^{At}$ ; (3) 求电容电压  $x_1(t)$  和电感电流  $x_2(t)$ ; (4) 求电感电压  $y_1(t)$  和电容电流  $y_2(t)$ ; (5) 求电路的固有频率.

