

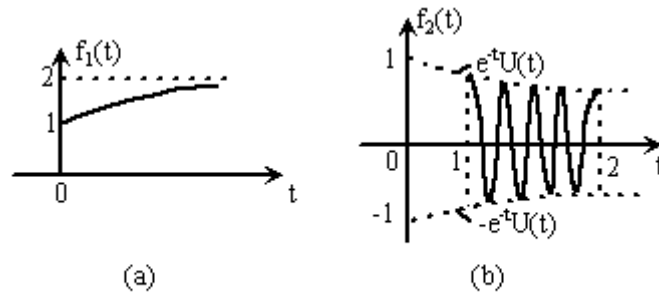
第一章 习题

1-1 画出下列各信号的波形：(1) $f_1(t) = (2 - e^{-t})U(t)$ ；(2) $f_2(t) = e^{-t} \cos 10\pi t \times [U(t-1) - U(t-2)]$ 。

答案

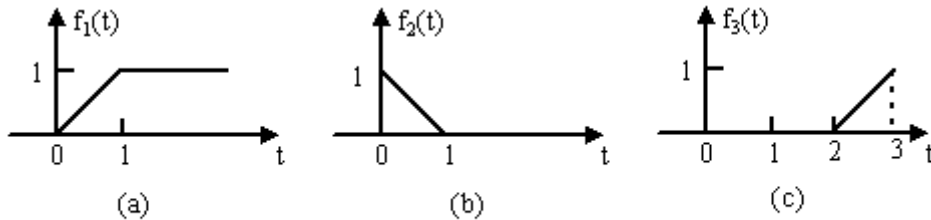
(1) $f_1(t)$ 的波形如图 1.1 (a) 所示。

(2) 因 $\cos 10\pi t$ 的周期 $T = \frac{2\pi}{10\pi} = 0.2s$ ，故 $f_2(t)$ 的波形如图题 1.1 (b) 所示。



图题 1.1

1-2 已知各信号的波形如图题 1-2 所示，试写出它们各自的函数式。



图题 1-2

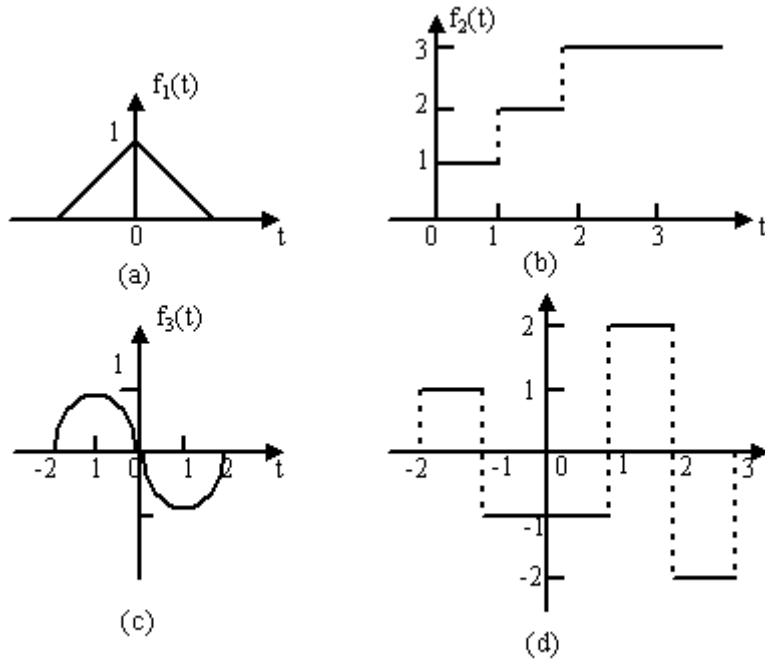
答案

$$f_1(t) = t[u(t) - u(t-1)] + u(t-1)$$

$$f_2(t) = -(t-1)[u(t) - u(t-1)]$$

$$f_3(t) = (t-2)[u(t-2) - u(t-3)]$$

1-3 写出图题 1-3 所示各信号的函数表达式。



图题 1-3

答案

$$f_1(t) = \begin{cases} \frac{1}{2}(t+2) = \frac{1}{2}t+1 & -2 \leq t \leq 0 \\ \frac{1}{2}(-t+2) = -\frac{1}{2}t+1 & 0 \leq t \leq 2 \end{cases}$$

$$f_2(t) = u(t) + u(t-1)u(t-2)$$

$$f_3(t) = -\sin \frac{\pi}{2} t [u(t+2) - u(t-2)]$$

$$f_4(t) = u(t+2) - 2u(t+1) + 3u(t-1) - 4u(t-2) + 2u(t-3)$$

1-4 画出下列各信号的波形: (1) $f_1(t) = U(t_2-1)$; (2) $f_2(t) = (t-1)U(t^2-1)$; (3) $f_3(t) = U(t^2-5t+6)$; (4) $f_4(t) = U(\sin \pi t)$ 。

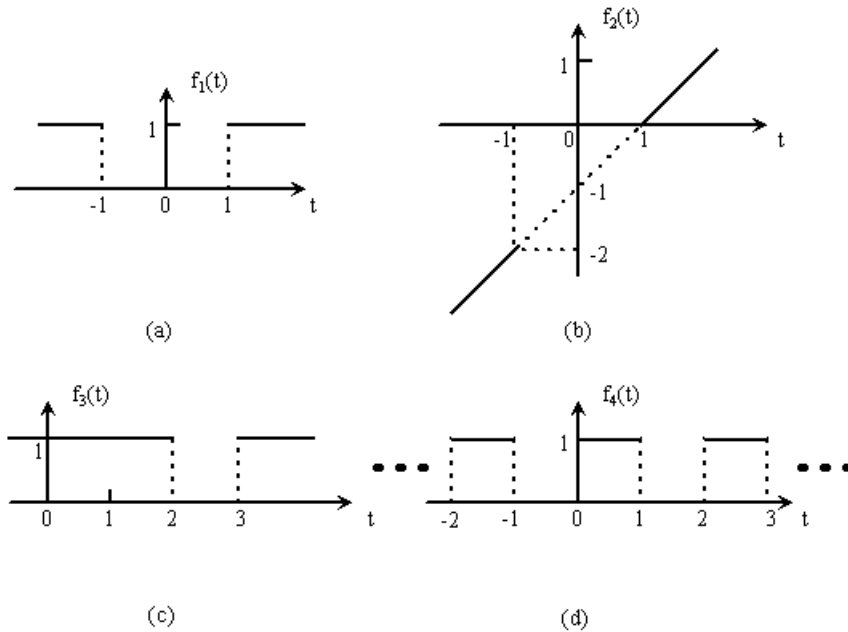
答案

(1) $f_1(t) = u(t-1) + u(-t-1)$, 其波形如图题 1.4(a) 所示.

(2) $f_2(t) = (t-1)[u(t-1) + u(-t-1)] = (t-1)u(t-1) + (t-1)u(-t-1)$ 其波形如图题 1.4(b) 所示.

(3) $f_3(t) = u(-t+2) + u(t-3)$, 其波形如图 1.4(c) 所示.

(4) $f_4(t) = u(\sin \pi t)$ 的波形如图题 1.4(d) 所示.



图题 1.4

1-5 判断下列各信号是否为周期信号, 若是周期信号, 求其周期 T 。

(1) $f_1(t) = 2 \cos(2t - \frac{\pi}{4})$; (1) $f_2(t) = [\sin(t - \frac{\pi}{6})]^2$; (3)

$f_3(t) = 3 \cos 2\pi U(t)$ 。

答案

周期信号必须满足两个条件: 定义域 $t \in R$, 有周期性, 两个条件缺少任何一个, 则就不是周期信号了.

(1) 是, $T = \frac{2\pi}{3} s$.

(2) $f(t) = 3 \times \frac{1}{2} [1 - \cos(2t - \frac{\pi}{3})]$, 故为周期信号, 周期 $T = \frac{2\pi}{2} = \pi$.

(3) 因 $t < 0$ 时有 $f(t) = 0$, 故为非周期信号

1-6 化简下列各式:

$$(1) \int_{-\infty}^t \delta(2\tau - 1) d\tau; \quad (2) \frac{d}{dt} \left[\cos\left(t + \frac{\pi}{4}\right) (\delta(t)) \right]; \quad (3) \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d}{dt} [\cos t \delta(t)] \sin t dt$$

答案

$$(1) \text{原式} = \int_{-\infty}^t \delta\left[2\left(\tau - \frac{1}{2}\right)\right] d\tau = \int_{-\infty}^t \frac{1}{2} \delta\left(\tau - \frac{1}{2}\right) d\tau = \frac{1}{2} u\left(t - \frac{1}{2}\right)$$

$$(2) \text{原式} = \frac{d}{dt} \left[\cos \frac{\pi}{4} \bullet \delta(t) \right] = \frac{\sqrt{2}}{2} \delta'(t)$$

$$(3) \text{原式} = \int_{-\infty}^{\infty} \delta'(t) \sin t dt = [-\sin'(t)]_{t=0} = -\cos|_{t=0} = -1$$

1-7 求下列积分: (1) $\int_0^{\infty} \cos[\omega(t-3)] \delta(t-2) dt$; (2) $\int_0^{\infty} e^{j\omega t} \delta(t+3) dt$; (3)

$$\int_0^{\infty} e^{-2t} \times \delta(t_0 - t) dt$$

答案

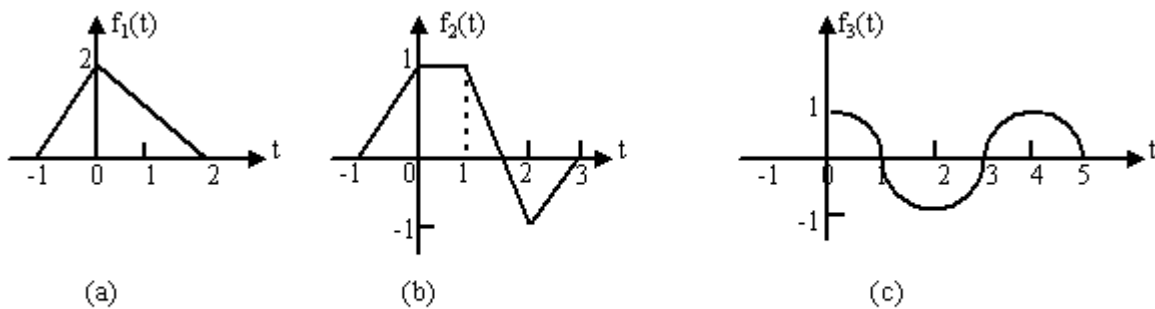
$$(1) \text{原式} = \cos[\omega(2-3)] = \cos(-\omega) = \cos \omega$$

$$(2) \text{原式} = e^{-j3\omega} \int_0^{\infty} \delta(t+3) dt = e^{-j3\omega} \times 0 = 0$$

$$(3) \text{原式} = e^{-2t} \int_0^{\infty} \delta(t_0 - t) dt = e^{-2t_0} \times 1 = e^{-2t_0}$$

1-8 试求图题 1-8 中各信号一阶导数的波形, 并写出其函数表达式, 其中

$$f_3(t) = \cos \frac{\pi}{2} t [U(t) - U(t-5)]$$



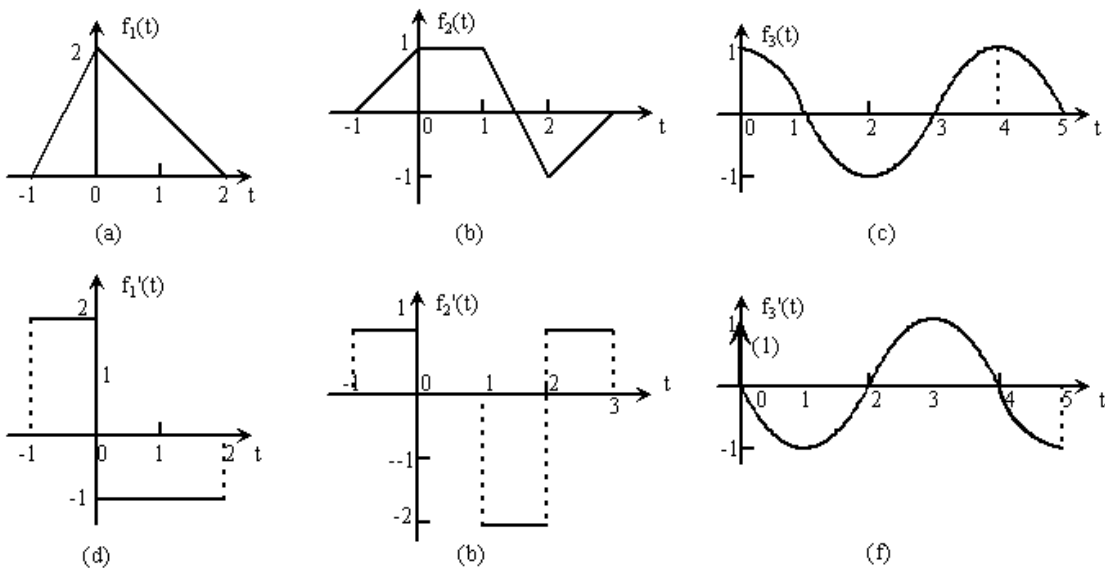
图题 1-8

答案

(a) $f_1'(t) = 2u(t+1) - 3u(t) + u(t-2)$, $f_1'(t)$ 的波形如图题 1.8 (d) 所示。

(b) $f_2'(t) = u(t+1) - 2u(t-1) + 3u(t-2) - u(t-3)$, $f_2'(t)$ 的波形如图题 1.8 (e) 所示。

(c) $f_3'(t) = -\sin \frac{\pi}{2} t [u(t) - u(t-5)] + \delta(t)$, $f_3'(t)$ 的波形如图题 1.8 (f) 所示。



图题 1.8

1-9 已知信号 $f(\frac{1}{2})$ 的波形如图题 1-9 所示, 试画出 $y(t) = f(t+1)U(-t)$ 的波形。

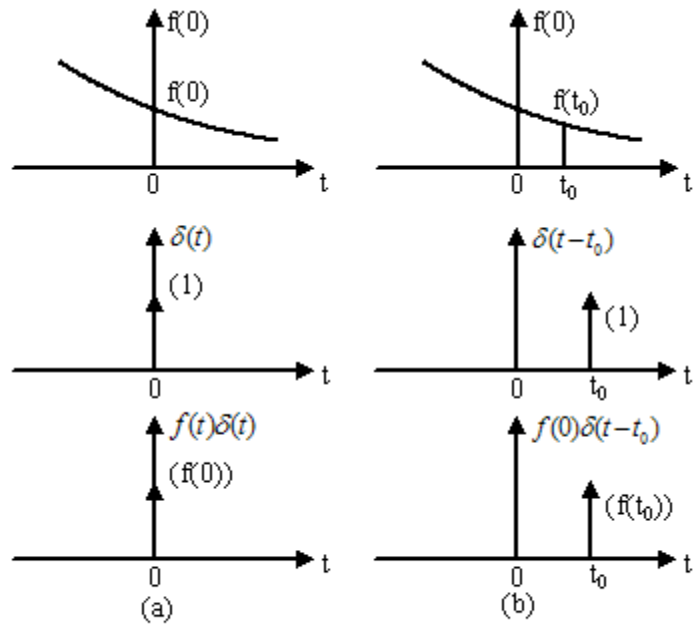
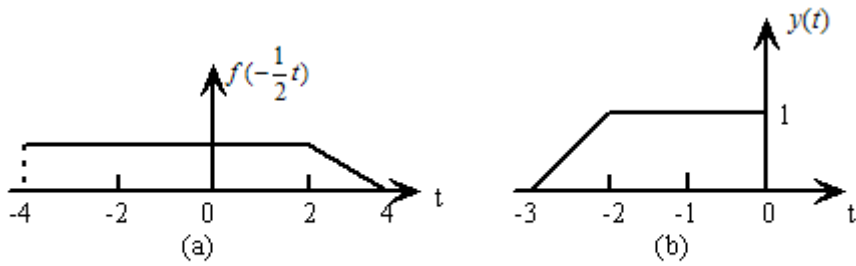


图 1-9

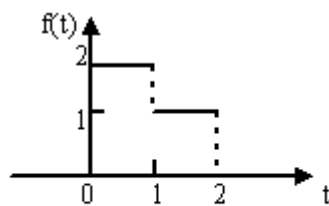
答案

$y(t) = f(t+1)u(-t)$ 的波形如图题 1.9(b) 所示。



图题 1.9

1-10 已知信号 $f(t)$ 的波形如图题 1-10 所示, 试画出信号 $\int_{-\infty}^t f(2-\tau)d\tau$ 与信号 $\frac{d}{dt}[f(6-2t)]$ 的波形。

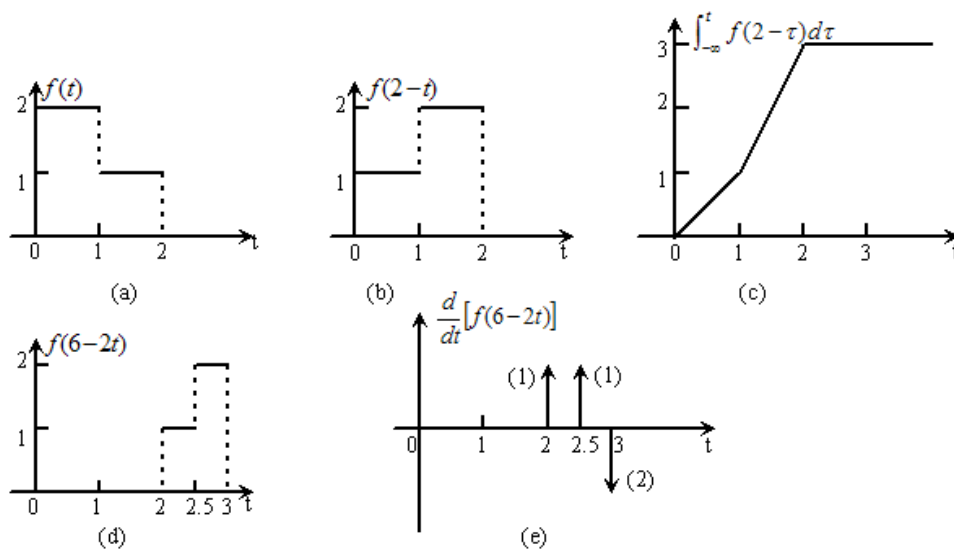


图题 1-10
推荐精选

答案

(1) $f(2-t)$ 的波形与 $\int_{-\infty}^t f(2-\tau)d\tau$ 的波形分别如图题 1.10(b), (c) 所示。

(2) $f(6-2t)$ 的波形与 $\frac{d}{dt}[f(6-2t)]$ 的波形分别如图题 1.10(d), (e) 所示。且 $\frac{d}{dt}[f(6-2t)] = \delta(t-2) + \delta(t-2.5) - 2\delta(t-3)$



图题 1.10

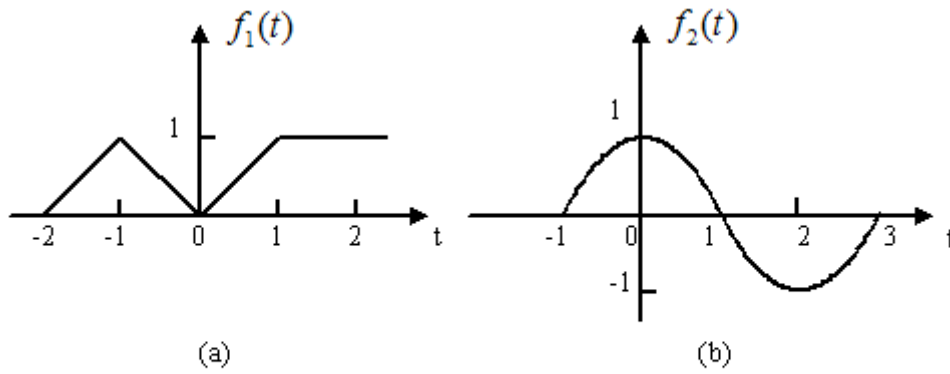
1-11 已知 $f(t)$ 是已录制的声音磁带，则下列叙述中错误的是()。

- A. $f(-t)$ 是表示将磁带倒转播放产生的信号
- B. $f(2t)$ 表示磁带以二倍的速度加快播放
- C. $f(2t)$ 表示磁带放音速度降低一半播放
- D. $2f(t)$ 表示将磁带音量放大一倍播放

答案

c

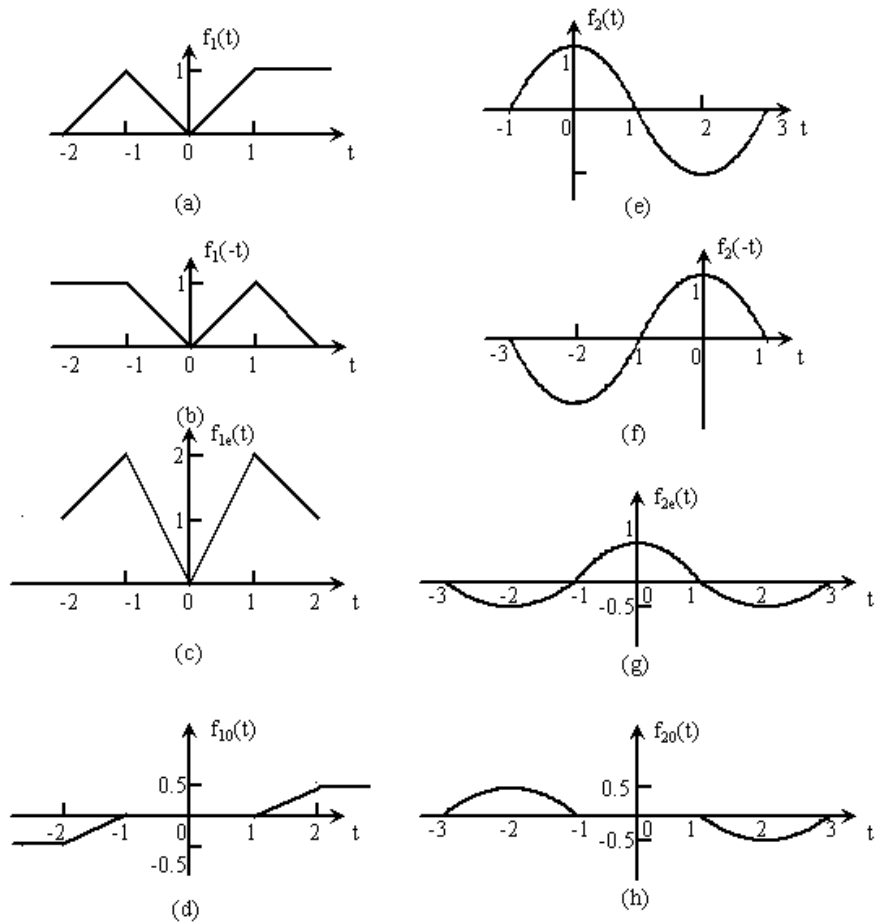
1-12 求解并画出图题 1-12 所示信号 $f_1(t)$, $f_2(t)$ 的偶分量 $f_e(t)$ 与奇分量 $f_o(t)$ 。



图题 1-12

答案

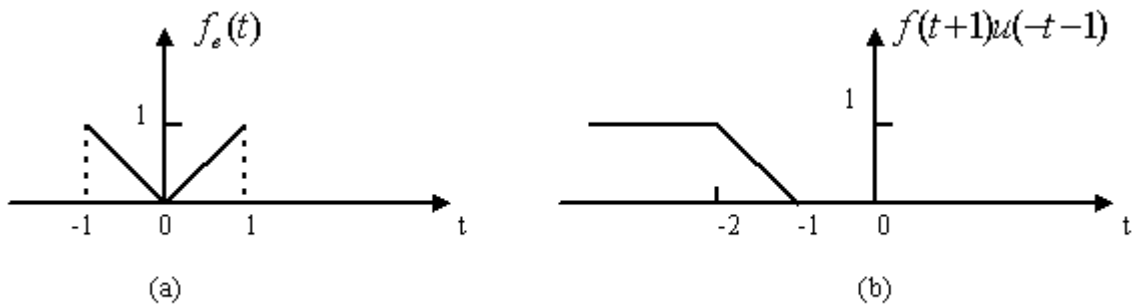
因 $f(t) = f_e(t) + f_o(t) = \frac{1}{2}[f(t) + f(-t)] + \frac{1}{2}[f(t) - f(-t)]$ 式中
 $f_e(t) = \frac{1}{2}[f(t) + f(-t)]$, $f_o(t) = \frac{1}{2}[f(t) - f(-t)]$ 。故可画出各待求偶分量
 与奇分量的波形，相应如图题 1.12 中所示。



图题 1.12

1-13 已知信号 $f(t)$ 的偶分量 $f_e(t)$ 的波形如图题 1-13(a) 所示, 信号 $f(t+1) \times U(-t-1)$ 的波形如图题 1-13(b) 所示。求 $f(t)$ 的奇

分量 $f_o(t)$, 并画出 $f_o(t)$ 的波形。



图题 1-13

答案

$$\text{因 } f(t) = f_e(t) + f_o(t)$$

$$\text{故有 } f(t)u(-t) = f_e(t)u(-t) + f_o(t)u(-t)$$

将信号 $f(t+1)u(-t-1) \xrightarrow{\text{右移1}} f(t-1+1)u(-t-1+1) = f(t)u(-t)$, $f(t)u(-t)$ 的波形如图题 1.13(c) 所示。又有

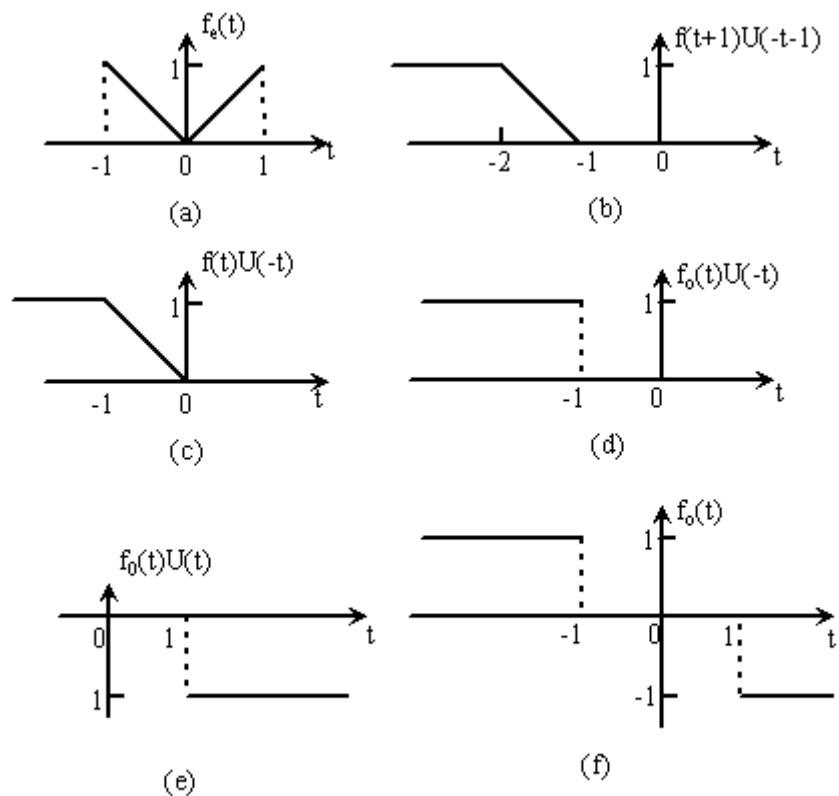
$$f_0(t)u(-t) = f(t)u(-t) - f_e(t)u(-t)$$

$f_0(t)u(-t)$ 的波形如图题 1.13(d) 所示。

因为 $f_0(t)$ 是奇函数，关于坐标原点对称，故 $f_0(t)u(t)$ 的波形如图题 1.13(e) 所示。最后得

$$f_0(t) = f_0(t)u(-t) + f_0(t)u(t) = u(-t-1) - u(t-1)$$

$f_0(t)$ 的波形如图题 1.13(f) 所示。



图题 1.13

1-14 设连续信号 $f(t)$ 无间断点。试证明：若 $f(t)$ 为偶函数，则其一阶导数 $f'(t)$ 为奇函数；若 $f(t)$ 为奇函数，则其一阶导数

$f'(t)$ 为偶函数。

答案

(1) 若 $f(t)$ 为偶函数, 则有 $f(-t) = f(t)$. 故 $f'(-t) = -f'(t)$. 故 $f'(t)$ 为奇函数。

(2) 若 $f(t)$ 为奇函数, 则有 $f(-t) = -f(t)$. 故 $f'(-t) = -f'(t)$, 即 $f'(t) = -[f'(-t)] = -[-f'(t)] = f'(t)$. 故 $f'(t)$ 为偶函数。

1-15 试判断下列各方程所描述的系统是否为线性的、时不变的、因果的系统。式中 $f(t)$ 为激励, $y(t)$ 为响应。

$$(1) \quad y(t) = \frac{d}{dt} f(t)$$

$$(2) \quad y(t) = f(t)U(t)$$

$$(3) \quad y(t) = \sin[f(t)]U(t)$$

$$(4) \quad y(t) = f(1-t)$$

$$(5) \quad y(t) = f(2t)$$

$$(6) \quad y(t) = [f(t)]^2$$

$$(7) \quad y(t) = \int_{-\infty}^t f(\tau) d\tau$$

$$(8) \quad y(t) = \int_{-\infty}^{5t} f(\tau) d\tau$$

答案

(1) 线性, 时不变, 因果系统

(2) 线性, 时变, 因果系统。因为当激励为 $f(t)$ 时, 其响应 $y(t)$; 当激励为 $f(t-t_0)$ 时, 其响应为 $y_1(t) = f(t-t_0)u(t)$, 但是

$y(t-t_0) \neq y_1(t)$, 所以系统为时变系统。

(3) 非线性, 时变, 因果系统。

(4) 线性, 时变, 非因果系统。因为当 $t=0$ 时有 $y(0) = f(1)$, 即系统当前时刻的响应决定于未来时刻的激励, 故为非因果系

统。

(5) 线性, 时变, 非因果系统。

(6) 非线性, 时不变, 因果系统。因为当激励为 $f(t)$ 时, 响应为 $y(t)$; 当激励为 $kf(t)$ 时, 响应为 $y_1(t) = [kf(t)]^2$, 但

$y_1(t) \neq ky(t)$, 故该系统为非线性系统。

(7) 线性，时不变，因果系统。

(8) 线性，时变，非因果系统。

1-16 已知系统的激励 $f(t)$ 与响应 $y(t)$ 的关系为 $y(t) = e^{-t} \int_{-\infty}^t f(\tau) e^{\tau} d\tau$ ，则该系统为()。

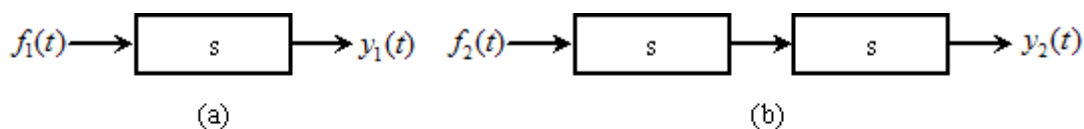
- A 线性时不变系统 B 线性时变系统
C 非线性时不变系统 D 非线性时变系统

答案

A

1-17 图题 1-17(a) 所示系统为线性时不变系统，已知当激励 $f_1(t) = U(t)$ 时，其响应为 $y_1(t) = U(t) - 2U(t-1) + U(t-2)$ 。

若激励为 $f_2(t) = U(t) - U(t-2)$ ，求图题 1-17(b) 所示系统的响应 $y_2(t)$ 。



图题 1-17

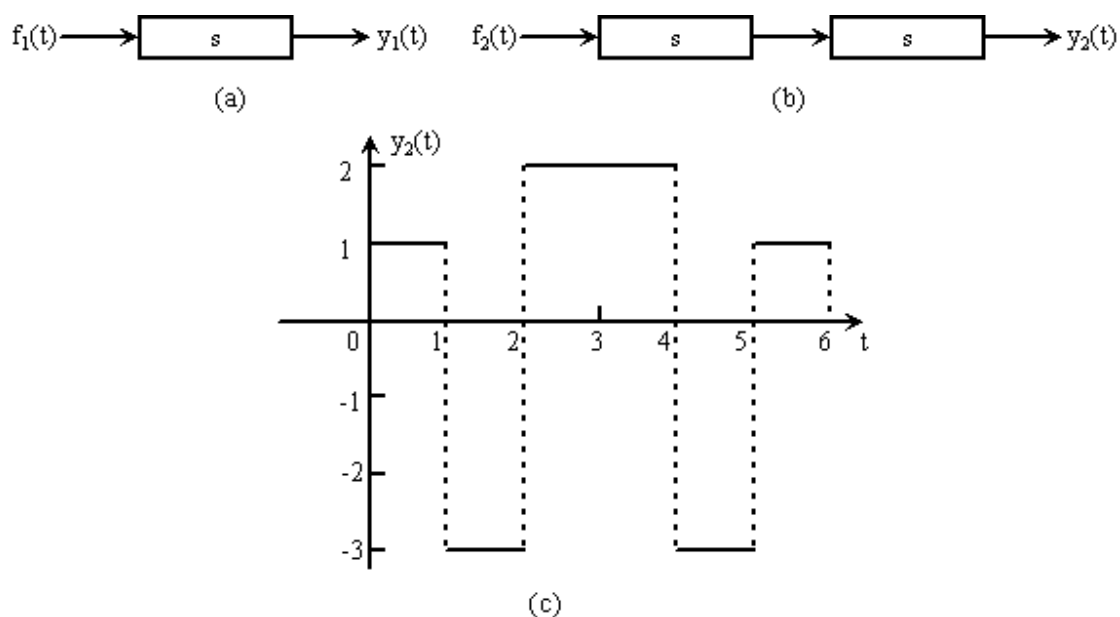
答案

$$y_2(t) = u(t) - 2u(t-1) + u(t-2) - 2[u(t-1) - 2u(t-2) + u(t-3)] +$$

$$2[u(t-3) - 2u(t-4) + u(t-5)] - [u(t-4) - 2u(t-5) + u(t-6)] =$$

$$u(t) - 4u(t-1) + 5u(t-2) - 5u(t-4) + 4u(t-5) - u(t-6)$$

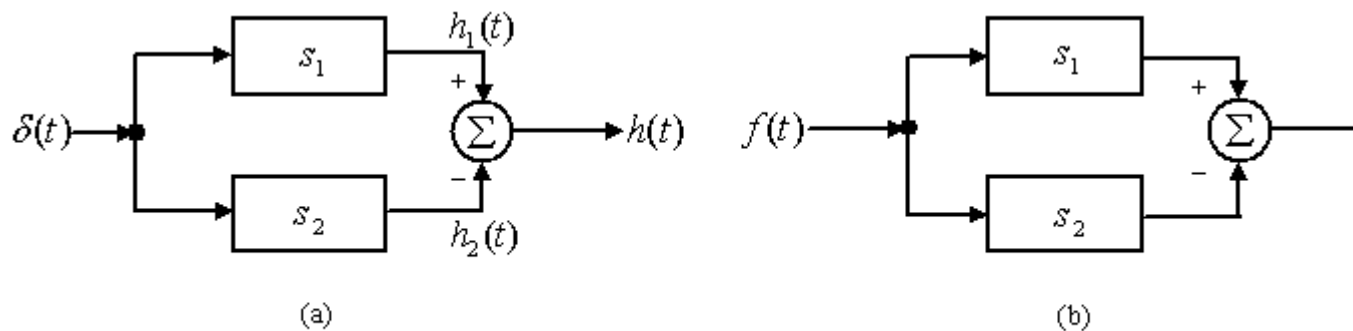
$y_2(t)$ 的波形如图题 1.17(c) 所示.



图题 1.17

1-18 图题 1-18(a)所示为线性时不变系统，已知 $h_1(t) = \delta(t) - \delta(t-1)$ ， $h_2(t) = \delta(t-2) - \delta(t-3)$ 。(1) 求响应 $h(t)$ ；

(2) 求当 $f(t) = U(t)$ 时的响应 $y(t)$ (见图题 1-18(b))。



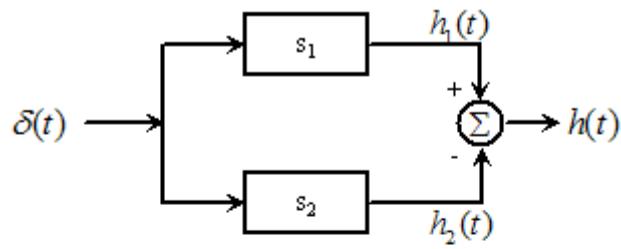
图题 1-18

答案

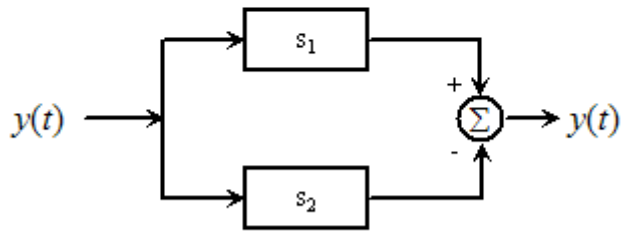
(1) $h(t) = h_1(t) - h_2(t) = \delta(t) - \delta(t-1) - \delta(t-2) + \delta(t-3)$

(2) 因 $f(t) = u(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau$ ，故根据现行系统的积分性有

$$y(t) = \int_{-\infty}^t h(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t [\delta(\tau) - \delta(\tau-1) - \delta(\tau-2) + \delta(\tau-3)] d\tau = u(t) - u(t-1) - u(t-2) + u(t-3)$$



(a)

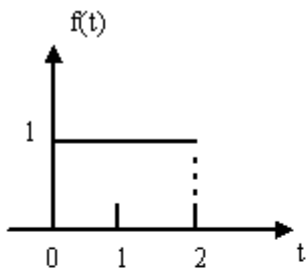


(b)

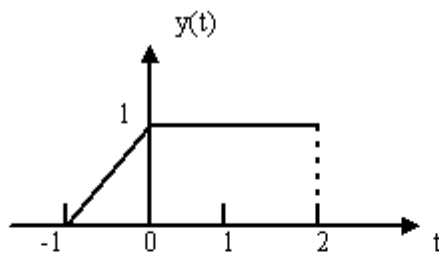
图题1.18

1-19 已知系统激励 $f(t)$ 的波形如图题 1-19(a) 所示，所产生的响应 $y(t)$ 的波形如图题 1-19(b) 所示。试求激励 $f_1(t)$

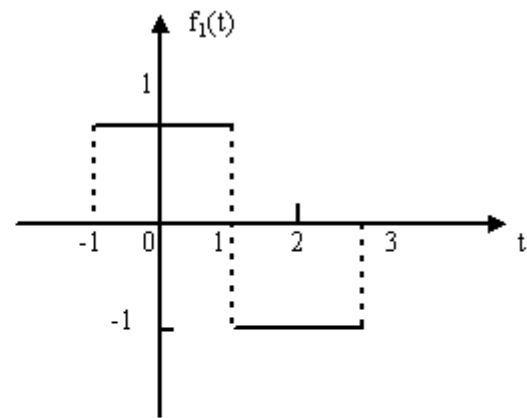
(波形如图题 1-19(c) 所示) 所产生的响应 $y_1(t)$ 的波形。



(a)



(b)



(c)

图题 1-19

答案

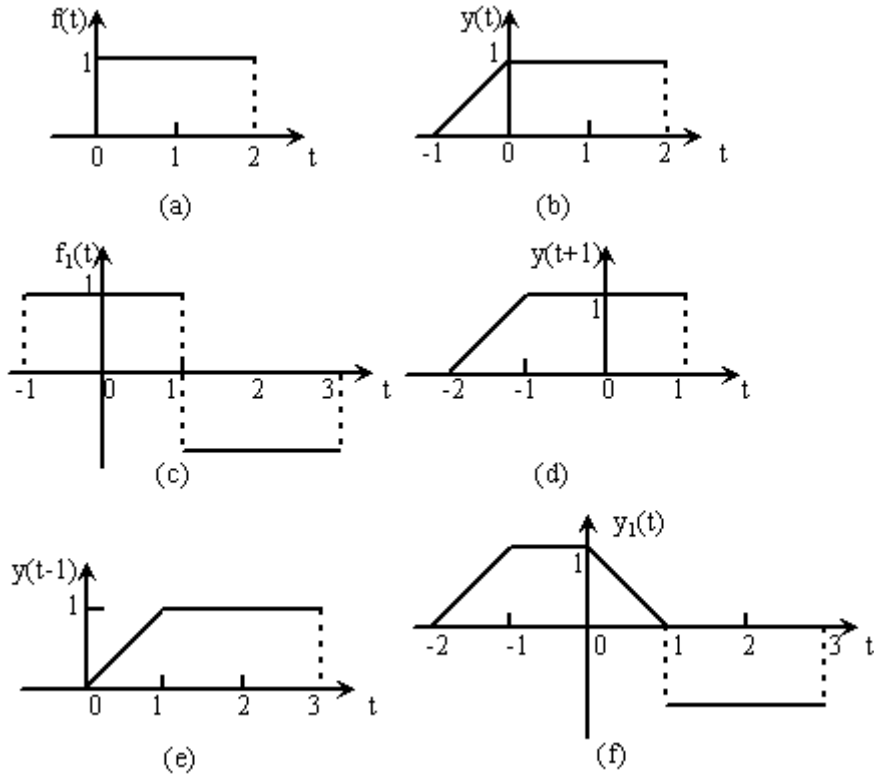
用 $f(t)$ 表示 $f_1(t)$ 即

$$f_1(t) = f(t+1) - f(t-1)$$

故 $f_1(t)$ 在同一系统中所产生的响应为

$$y_1(t) = y(t+1) - y(t-1)$$

故 $y(t+1), y(t-1), y(t)$ 的波形分别如图题 1.19(d), (e), (f) 所示。



图题 1.19

1-20 已知线性时不变系统在信号 $\delta(t)$ 激励下的零状态响应为 $h(t) = U(t) - U(t-2)$ 。试求在信号 $U(t-1)$ 激励下的零状态

响应 $y(t)$ ，并画出 $y(t)$ 的波形。

答案

因有 $u(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau$ ，故激励 $u(t)$ 产生的响应为

$$y_1(t) = \int_{-\infty}^t h(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t [u(\tau) - u(\tau-1)] d\tau =$$

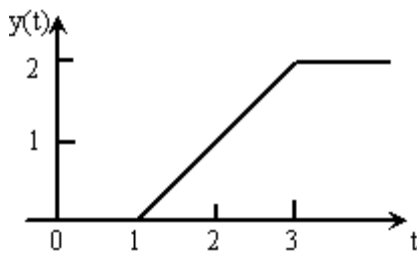
$$\int_{-\infty}^t u(\tau) d\tau - \int_{-\infty}^t u(\tau-1) d\tau =$$

$$tu(t) - (t-1)u(t-1) = \begin{cases} 0 & t < 1 \\ t-1 & 1 \leq t < 3 \\ 2 & t \geq 3 \end{cases}$$

故激励 $u(t-1)$ 产生的响应为

$$y(t) = y_1(t-1) = (t-1)u(t-1) - (t-2)u(t-2)$$

$y(t)$ 的波形如图题 1.20 所示。



图题 1.20

1-21 线性非时变系统具有非零的初始状态，已知激励为 $f(t)$ 时的全响应为 $y_1(t) = 2e^{-t}U(t)$ ；在相同的初始状态下，当激励为

$2f(t)$ 时的全响应为 $y_2(t) = (e^{-t} + \cos \pi t)U(t)$ 。求在相同的初始状态下，当激励为 $4f(t)$ 时的全响应 $y_3(t)$ 。

答案

设系统的零输入响应为 $y_x(t)$ ，激励为 $f(t)$ 时的零状态响应为 $y_f(t)$ ，

故有

$$y_1(t) = y_x(t) + y_f(t) = 2e^{-t}u(t)$$

$$y_2(t) = y_x(t) + 2y_f(t) = (e^{-t} + \cos \pi t)u(t)$$

故联解得

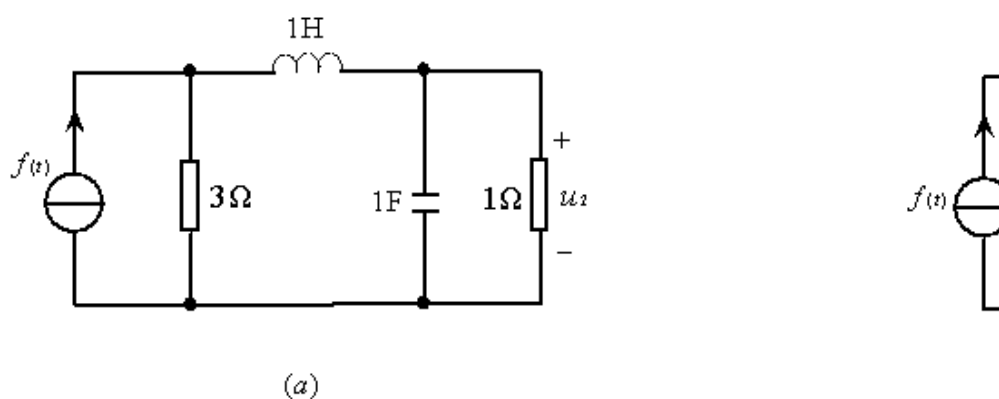
$$y_x(t) = (3e^{-t} - \cos \pi t)u(t)$$

$$y_f(t) = (-e^{-t} - \cos \pi t)u(T)$$

故得

第二章 习题

2-1. 图题 2-1 所示电路，求响应 $u_2(t)$ 对激励 $f(t)$ 的转移算子 $H(p)$ 及微分方程。



图题 2.1

答案

解 其对应的算子电路模型如图题 2.1 (b) 所示，故对节点①，②可列出算子形式的 KCL 方程为

$$\begin{cases} \left(\frac{1}{3} + \frac{1}{p}\right)u_1(t) - \frac{1}{p}u_2(t) = f(t) \\ -\frac{1}{p}u_1(t) + \left(\frac{1}{p} + \frac{1}{1} + p\right)u_2(t) = 0 \end{cases}$$

即

$$\begin{cases} \left(\frac{1}{3}p + 1\right)u_1(t) - u_2(t) = pf(t) \\ -u_1(t) + (p^2 + p + 1)u_2(t) = 0 \end{cases}$$

联解得

$$u_2(t) = \frac{3}{p^2 + 4p + 4} f(t) = H(p)f(t)$$

故得转移算子为

$$H(p) = \frac{u_2(t)}{f(t)} = \frac{3}{p^2 + 4p + 4}$$

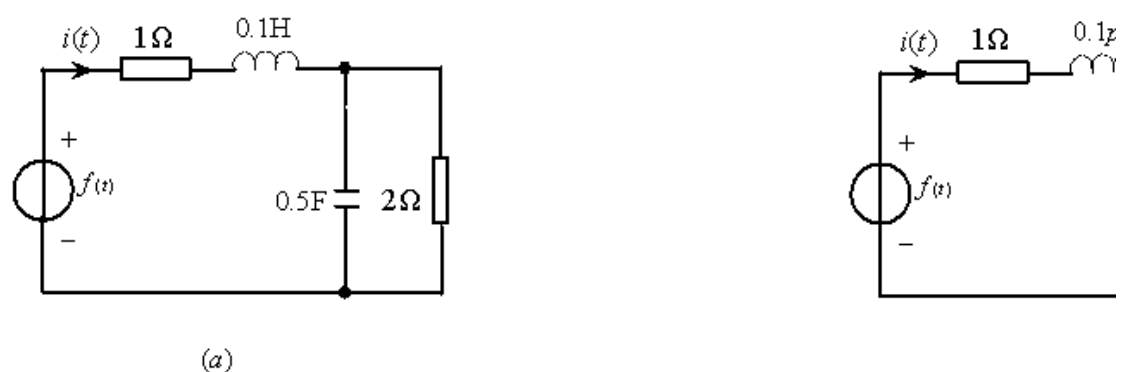
$u_2(t)$ 对 $f(t)$ 的微分方程为

$$(p^2 + 4p + 4)u_2(t) = 3f(t)$$

即

$$\frac{d^2}{dt^2}u_2(t) + 4\frac{d}{dt}u_2(t) + 4u_2(t) = 3f(t)$$

2-2 图题 2-2 所示电路，求响应 $i(t)$ 对激励 $f(t)$ 的转移算子 $H(p)$ 及微分方程。



图题 2.2

答案

解 其对应的算子电路模型如图 2.2 (b) 所示。故得

$$i(t) = \frac{f(t)}{1 + 0.1p + \frac{\frac{2}{p} \times 2}{\frac{2}{p} + 2}} = \frac{10p + 10}{p^2 + 11p + 30} f(t)$$

故得转移算子为

$$H(p) = \frac{i(t)}{f(t)} = \frac{10p + 10}{p^2 + 11p + 30}$$

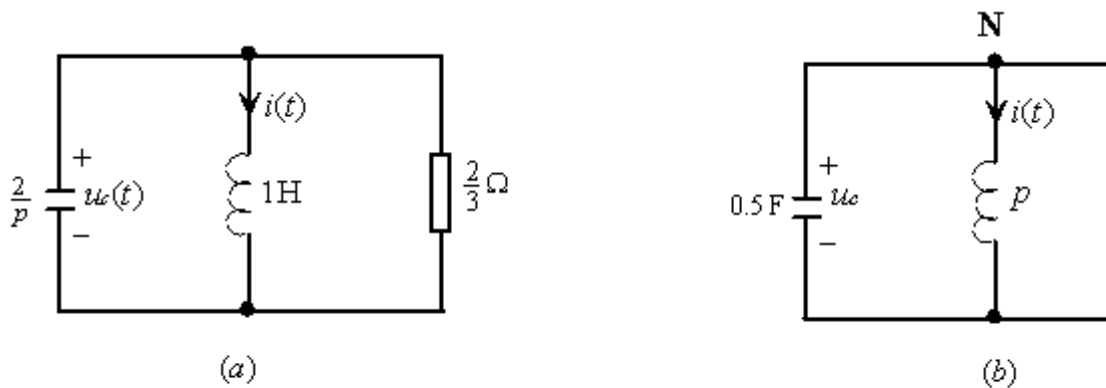
$i(t)$ 对 $f(t)$ 的微分方程为

$$(p^2 + 11p + 30)i(t) = (10p + 10)f(t)$$

即

$$\frac{d^2}{dt^2} i(t) + 11 \frac{d}{dt} i(t) + 30i(t) = 10 \frac{d}{dt} f(t) + 10f(t)$$

2-3 图题 2-3 所示电路，已知 $u_c(0^-) = 1 \text{ V}$ ， $i(0^-) = 2 \text{ A}$ 。求 $t > 0$ 时的零输入响应 $i(t)$ 和 $u_c(t)$ 。



图题 2.3

答案

解 其对应的算子电路模型如图题 2.3 (b) 所示。故对节点 N 可列写出算子形式的 KCL 方程为

$$\left(\frac{p}{2} + \frac{1}{p} + \frac{3}{2}\right)u_c(t) = 0$$

又有 $u_c(t) = p i(t)$ ，代入上式化简，即得电路的微分方程为

$$\begin{cases} (p^2 + 3p + 2)i(t) = 0 \\ i(0^+) = i(0^-) = 2 \\ u_c(0^+) = u_c(0^-) = 1 \end{cases}$$

电路的特征方程为

$$p^2 + 3p + 2 = 0$$

故得特征根（即电路的自然频率）为 $p_1 = -1$ ， $p_2 = -2$ 。故得零输入响应的通解式为

$$i(t) = A_1 e^{p_1 t} + A_2 e^{p_2 t} = A_1 e^{-t} + A_2 e^{-2t}$$

又

$$i'(t) = -A_1 e^{-t} - 2A_2 e^{-2t}$$

故有

$$i(0^+) = A_1 + A_2 = 2$$

(1)

$$i'(0^+) = -A_1 - 2A_2$$

又因有

$$u_c(t) = Li'(t)$$

故

$$u_c(0^+) = Li'(0^+)$$

即

$$L(-A_1 - 2A_2) = 1$$

即

$$-A_1 - 2A_2 = 1 \quad (2)$$

式 (1) 与式 (2) 联解得 $A_1=5, A_2=-3$ 。故得零输入响应为

$$i(t) = 5e^{-t} - 3e^{-2t} A \quad t \geq 0$$

又得

$$u_c(t) = L \frac{di(t)}{dt} = 1 \frac{d}{dt} [5e^{-t} - 3e^{-2t}] = -5e^{-t} + 6e^{-2t} V \quad t \geq 0$$

解 其对应的算子电路模型如图题 2.3 (b) 所示。故对节点 N 可列写出算子形式的 KCL 方程为

$$\left(\frac{p}{2} + \frac{1}{p} + \frac{3}{2} \right) u_c(t) = 0$$

又有 $u_c(t) = pi(t)$ ，代入上式化简，即得电路的微分方程为

$$\begin{cases} (p^2 + 3p + 2)i(t) = 0 \\ i(0^+) = i(0^-) = 2 \\ u_c(0^+) = u_c(0^-) = 1 \end{cases}$$

电路的特征方程为

$$p^2 + 3p + 2 = 0$$

故得特征根（即电路的自然频率）为 $p_1 = -1$, $p_2 = -2$ 。故得零输入响应的通解式为

$$i(t) = A_1 e^{p_1 t} + A_2 e^{p_2 t} = A_1 e^{-t} + A_2 e^{-2t}$$

又

$$i'(t) = -A_1 e^{-t} - 2A_2 e^{-2t}$$

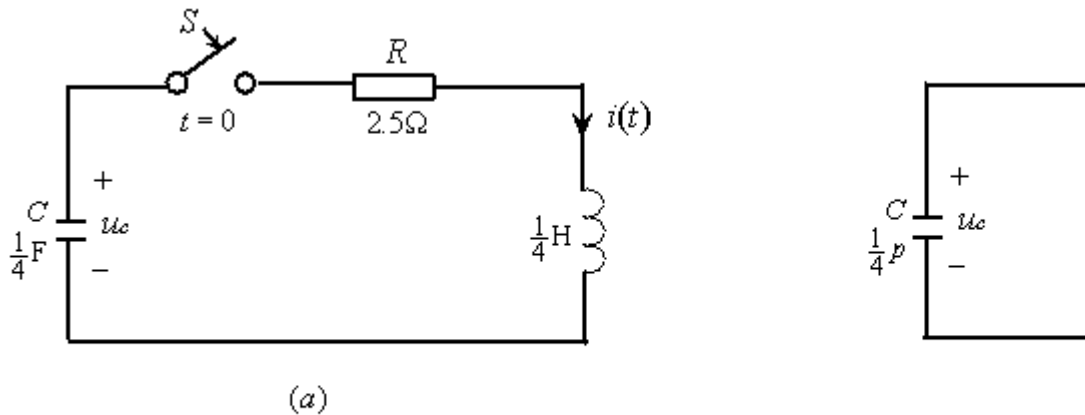
故有

$$i(0^+) = A_1 + A_2 = 2$$

(1)

$$i'(0^+) = -A_1 - 2A_2$$

2-4 图题 2-4 所示电路， $t < 0$ 时 S 打开，已知 $u_c(0^-) = 6 \text{ V}$, $i(0^-) = 0$ 。(1) 今于 $t = 0$ 时刻闭合 S，求 $t > 0$ 时的零输入响应 $u_c(t)$ 和 $i(t)$ ；(2) 为使电路在临界阻尼状态下放电，并保持 L 和 C 的值不变，求 R 的值。



图题 2.4

答案

解 (1) $t > 0$ 时 S 闭合，故有

$$u_c(0^+) = Li'(0^-) = 6V$$

$$i(0^+) = i(0^-) = 0$$

$t > 0$ 时的算子电路模型如图题 2.4(b) 所示。故得 $t > 0$ 电路的微分方程为

$$u_c(t) = (2.5 + \frac{1}{4}p)i(t) = (2.5 + \frac{1}{4}p)(-\frac{1}{4}pu_c) =$$

$$-\frac{2.5}{4}pu_c(t) - \frac{1}{16}p^2u_c(t)$$

即

$$\left(\frac{1}{16}p^2 + \frac{2.5}{4}p + 1\right)u_c(t) = 0$$

即

$$\begin{cases} (p^2 + 10p + 16)u_c(t) = 0 \\ u_c(0^+) = u_c(0^-) = 6 \\ i(0^+) = i(0^-) = 0 \end{cases}$$

其特征方程为 $p^2 + 10p + 16 = 0$ ，故得特征根（即电路的自然频率）为 $p_1 = -2$ ， $p_2 = -8$ 。故得零输入响应 $u_c(t)$ 的通解形式为

$$u_c(t) = A_1e^{-2t} + A_2e^{-8t}$$

又有

$$u_c'(t) = -2A_1e^{-2t} - 8A_2e^{-8t}$$

故

$$Cu'(t) = C(-2A_1e^{-2t} - 8A_2e^{-8t})$$

即

$$-i(t) = \frac{1}{4}(-2A_1e^{-2t} - 8A_2e^{-8t}) = \underset{V}{}$$

$$-\frac{1}{2}A_1e^{-2t} - 2A_2e^{-8t}$$

即

$$i(t) = \frac{1}{2}A_1e^{-2t} + 2A_2e^{-8t}$$

故有

$$\begin{cases} u_c(0^+) = A_1 + A_2 = 6 \\ i(0^+) = \frac{1}{2}A_1 + 2A_2 = 0 \end{cases}$$

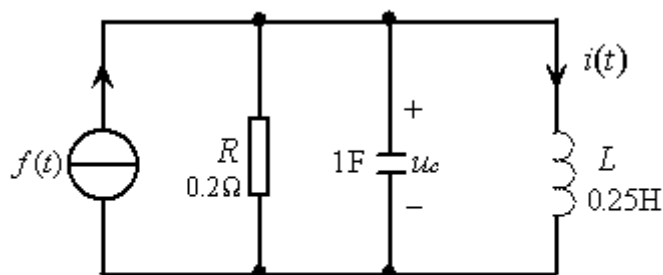
联解得 $A_1 = -8, A_2 = -2$ 。故得

$$u_c(t) = 8e^{-2t} - 2e^{-8t} \text{ V} \quad t \geq 0$$

又得

$$i(t) = -C \frac{du_c}{dt} = 4e^{-2t} - 4e^{-8t} \text{ A} \quad t \geq 0$$

2-5 图题 2-5 所示电路，（1）求激励 $f(t) = \delta(t)$ A 时的单位冲激响应 $u_c(t)$ 和 $i(t)$ ；（2）求激励 $f(t) = U(t)$ A 时对应于 $i(t)$ 的单位阶跃响应 $g(t)$ 。



图题 2.5

答案

解 （1）该电路的微分方程为

$$LC \frac{d^2}{dt^2} i(t) + \frac{L}{R} \frac{d}{dt} i(t) + i(t) = f(t)$$

代入数据并写成算子形式为

$$(p^2 + 5p + 4)i(t) = 4f(t) = 4\delta(t)$$

故得

$$i(t) = \frac{4}{p^2 + 5p + 4} \delta(t) =$$

$$\left(\frac{4}{p+1} + \frac{-4}{p+4} \right) \delta(t) = \frac{4}{3} \times \frac{1}{p+1} \delta(t) - \frac{4}{3} \times \frac{1}{p+4} \delta(t)$$

故得

$$i(t) = \left(\frac{4}{3} e^{-t} - \frac{4}{3} e^{-4t} \right) U(t) \quad A$$

进一步又可求得 $u_c(t)$ 为

$$u_c(t) = L \frac{di(t)}{dt} = 0.25 \left(-\frac{4}{3} e^{-t} + \frac{16}{3} e^{-4t} \right) =$$

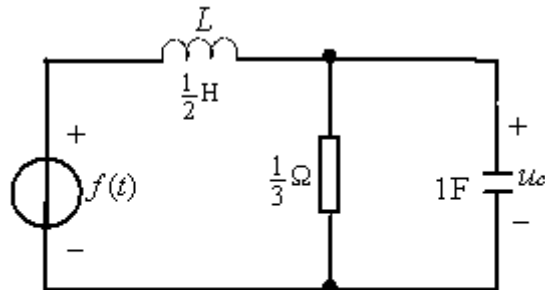
$$\left(-\frac{1}{3} e^{-t} + \frac{4}{3} e^{-4t} \right) U(t) \quad V$$

(2) 因有 $U(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau$ ，故根据线性电路的积分性有

$$g(t) = \int_{-\infty}^t i(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t \left(\frac{4}{3} e^{-\tau} - \frac{4}{3} e^{-4\tau} \right) U(\tau) d\tau$$

$$\left(1 - \frac{4}{3} e^{-t} + \frac{1}{3} e^{-4t} \right) U(t) \quad A$$

2-6 图题 2-6 所示电路，以 $u_c(t)$ 为响应，求电路的单位冲激响应 $h(t)$ 和单位阶跃响应 $g(t)$ 。



图题 2.6

答案

解 电路的微分方程为

$$\frac{d^2}{dt^2}uc + 3\frac{d}{dt}uc + 2uc = 2f(t)$$

写成算子形式为

$$(p^2 + 3p + 2)u_c(t) = 2f(t)$$

(1) 当 $f(t) = \delta(t)$ V 时, 有 $u_c(t) = h(t)$ 。故得单位冲击响应为

$$h(t) = \frac{2}{p^2 + 3p + 2} \delta(t) = \frac{2}{(p+1)(p+2)} \delta(t) =$$

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

$$2e^{-t} - 2e^{-2t} = 2(e^{-t} - e^{-2t})U(t) \quad V$$

(2) 当 $f(t) = U(t)$ V 时, 有 $u_c(t) = g(t)$ 。故得

$$g(t) = \int_{-\infty}^t h(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^t 2(e^{-\tau} - e^{-2\tau})U(\tau) d\tau =$$

$$2 \int_0^t (e^{-\tau} - e^{-2\tau}) d\tau = (-2e^{-\tau} + e^{-2\tau} + 1)U(t) \quad V$$

2-7 求下列卷积积分

(1) $t[U(t) - U(t-2)] * \delta(1-t)$; (2) $[(1-3t)\delta'(t)] * e^{-3t}U(t)$

答案

解 (1) 原式 = $t[U(t) - U(t-2)] * \delta(t-1) =$

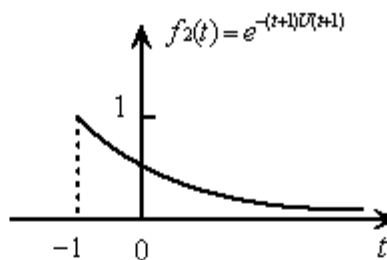
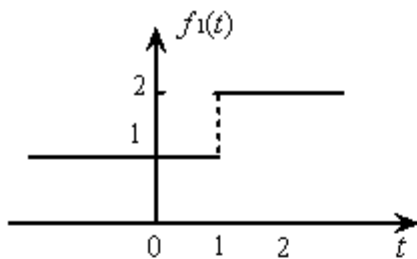
$$(t-1)[U(t-1) - U(t-3)]$$

(2) 原式 = $\delta'(t) * e^{-3t}U(t) - 3t\delta'(t) * e^{-3t}U(t) =$

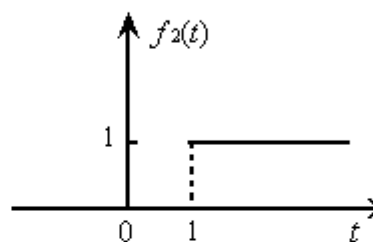
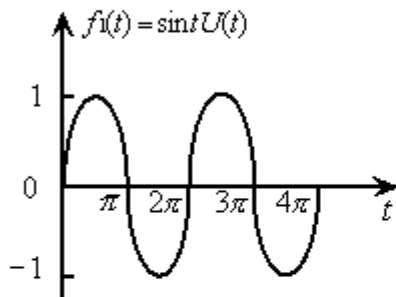
$$[e^{-3t}U(t)]' - 3\{[t\delta(t)]' - \delta(t)\} * e^{-3t}U(t) =$$

$$-3e^{-3t}U(t) + \delta(t) + 3e^{-3t}U(t) = \delta(t)$$

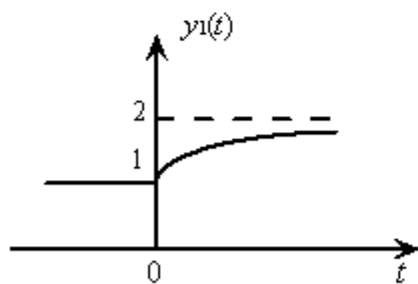
2-8 已知信号 $f_1(t)$ 和 $f_2(t)$ 的波形如图题 2-8(a), (b) 所示。求 $y(t) = f_1(t) * f_2(t)$ 并画出 $y(t)$ 的波形。



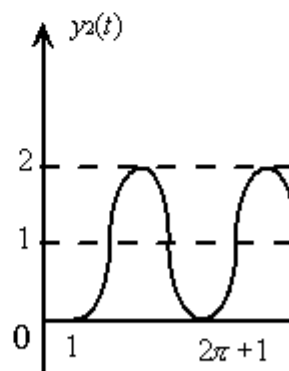
(a)



(b)



(c)



(d)

图题 2.8

答案

解

(a) $f_1(t) = 1 + U(t-1)$

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。

如要下载或阅读全文，请访问：

<https://d.book118.com/678056034006006076>