

一. 本题所提的关系式在很多场合都会遇到:

1. 证明下面的表示式成立:

$$\sum_{n=0}^{N-1} \alpha^n = \begin{cases} N, & \alpha = 1 \\ \frac{1-\alpha^N}{1-\alpha}, & \text{任意复数 } \alpha \neq 1 \end{cases}$$

该式子常称为有限项和公式。

2. 证明: 若 $|\alpha| < 1$, 则:

$$\sum_{n=0}^{\infty} \alpha^n = \frac{1}{1-\alpha}$$

该式子常称为无限项和公式。

3. 证明: 若 $|\alpha| < 1$, 则:

$$\sum_{n=0}^{\infty} n\alpha^n = \frac{\alpha}{(1-\alpha)^2}$$

4. 假设 $|\alpha| < 1$, 求:

$$\sum_{n=k}^{\infty} \alpha^n$$

二. 给出下列各时间函数的波形图, 注意它们的区别:

(1) $f_1(t) = \sin(\omega t) \cdot u(t)$

(2) $f_2(t) = \sin[\omega(t - t_0)] \cdot u(t)$

(3) $f_3(t) = \sin[\omega(t)] \cdot u(t - t_0)$

(4) $f_4(t) = \sin[\omega(t - t_0)] \cdot u(t - t_0)$

三. 已知 $f(5 - 2t)$ 的波形如图 1 所示, 画出 $f(t)$ 的波形图。

四. 分别求下列周期信号的周期 T :

(1) $\cos(10t) - \cos(30t)$

(2) e^{j10t}

(3) $[5 \sin(8t)]^2$

(4) $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n [u(t - nT) - u(t - nT - T)]$ (n 为正整数)

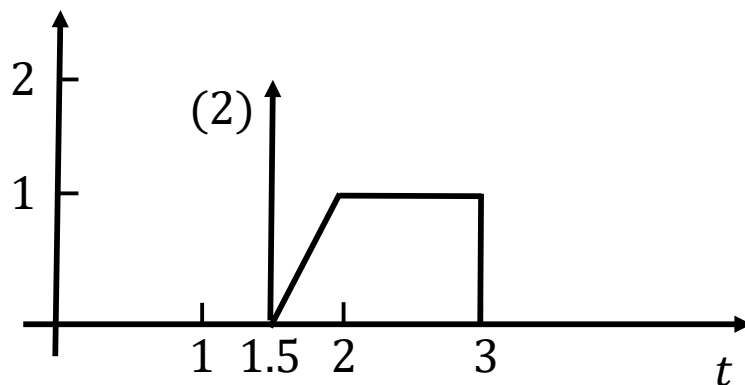


Figure 1: $f(5 - 2t)$ 波形图

五. 应用冲激信号的抽样特性，求下列表示式的函数值：

- (1) $\int_{-\infty}^{\infty} f(t - t_0)\delta(t)dt$
- (2) $\int_{-\infty}^{\infty} f(t_0 - t)\delta(t)dt$
- (3) $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0)u(t - \frac{t_0}{2})dt$
- (4) $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0)u(t - 2t_0)dt$
- (5) $\int_{-\infty}^{\infty} (e^{-t} + t)\delta(t + 2)dt$
- (6) $\int_{-\infty}^{\infty} (t + \sin t)\delta(t - \frac{\pi}{6})dt$
- (7) $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-j\omega t} [\delta(t) - \delta(t - t_0)] dt$

六. 判断下列系统是否是线性的、时不变的、因果的：

- (1) $y(t) = \frac{dx(t)}{dt}$
- (2) $y(t) = x(t)u(t)$
- (3) $y(t) = \sin [x(t)] u(t)$
- (4) $y(t) = x(1 - t)$
- (5) $y(t) = x(2t)$
- (6) $y(t) = x^2(t)$
- (7) $y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau)d\tau$
- (8) $y(t) = \int_{-\infty}^{5t} x(\tau)d\tau$

七. 求下列各个函数 $f_1(t)$ 与 $f_2(t)$ 的卷积 $f_1(t) * f_2(t)$ ：

- (1) $f_1(t) = u(t), f_2(t) = e^{-at}u(t)$

(2) $f_1(t) = \delta(t), f_2(t) = \cos(\omega t + 45^\circ)$

(3) $f_1(t) = (1 + t)[u(t) - u(t - 1)], f_2(t) = u(t - 1) - u(t - 2)$

(4) $f_1(t) = \cos(\omega t), f_2(t) = \delta(t + 1) - \delta(t - 1)$

(5) $f_1(t) = e^{-at}u(t), f_2(t) = (\sin t)u(t)$

八. 已知系统相应的齐次方程及其对应的 0_+ 状态条件, 求系统的零输入响应:

(1) $\frac{d^2}{dt^2}y(t) + 2\frac{d}{dt}y(t) + 2y(t) = 0$, 给定: $y(0_+) = 1, y'(0_+) = 2$

(2) $\frac{d^2}{dt^2}y(t) + 2\frac{d}{dt}y(t) + y(t) = 0$, 给定: $y(0_+) = 1, y'(0_+) = 2$

(3) $\frac{d^3}{dt^3}y(t) + 2\frac{d^2}{dt^2}y(t) + \frac{d}{dt}y(t) = 0$, 给定: $y(0_+) = y'(0_+) = 0, y''(0_+) = 1$

九. 给定系统微分方程、起始状态以及激励信号, 求出下面微分方程的完全解:

(1) $\frac{d}{dt}y(t) + 2y(t) = x(t), y(0_+) = 0, x(t) = u(t)$

(2) $\frac{d}{dt}y(t) + 2y(t) = 3\frac{d}{dt}x(t), y(0_+) = 3, x(t) = u(t)$