

تمرین ششم درس «سیگنالها و سیستمها» اساتید درس: دکتر راستی، دکتر آقائیان مهلت تحویل: ۹۹/۱۰/۱۹

- تمرینات به صورت انفرادی پاسخ داده شوند.
- فایل پاسخ با قالب «HW6_stdNumber.pdf» بارگذاری شود.
- به ازای هر روز تاخیر در ارسال، ۱۰ درصد از نمره کسر میشود.
- از طریق ایمیل زیر میتوانید با تدریسیاران درس در ارتباط باشید:

signalsystem. fall2020@gmail.com

بخش تئوري.

سوال ۱- تبدیل لاپلاس، ناحیه همگرایی و نمودار صفر-قطب را برای سیگنالهای زیر تعیین کنید.

$$(a) \; x(t) = 3t^2 e^{-3t} u(t)$$

$$(b) \; x(t) = |t| e^{-4t}$$

$$(c) \ x(t) = (t-3)e^{-2t}u(t-3)$$

$$(d) \; x(t) = \left\{ egin{array}{ll} 1 & ext{for } 0 \leq t \leq 1 \ 0 & ext{otherwise} \end{array}
ight.$$

سوال Y- سیگنال x(t) متناظر با تبدیل لاپلاس و نواحی همگرایی داده شده را پیدا کنید.

$$(a) \; X(s) = rac{s}{s^2 + 9} : \; Real(s) > 0$$

$$(b) \; X(s) = rac{s+2}{s^2+7s+12} : \; -4 < Real(s) < -3$$

$$(c) \; X(s) = rac{s-1}{(s+2)(s+3)(s^2+s+1)} : ext{for every possible ROC}$$

سوال $\bf 7^-$ اگر عبارت جبری تبدیل لاپلاس سیگنالهای زیر برابر باشد، مقدار A و t_0 را بدست آورید.

$$x(t) = e^{-5t}u(t-1)$$

$$y(t) = Ae^{-5t}u(-t-t_0)$$

خروجی $x(t) = e^{-4t}u(t) - te^{-4t}u(t)$ ورودی در یک سیستم LTI، به ازای ورودی در یک سیستم $y(t) = te^{-4t}u(t)$ بدست آمده است. با استفاده از تبدیل لاپلاس:

الف) تابع تبديل سيستم را بدست آوريد.

. با پاسخ سیستم به ورودی $x_1(t) = e^{-2t}u(t)$ را بدست آورید

. ج) پاسخ سیستم به ورودی $x_2(t)=e^{2t}$ را بدست آورید

د) تابع تبدیل معکوس سیستم را بدست آورید.

سوال ۵- دو سیستم سمت راستی x(t) و x(t) با معادلات دیفرانسیل زیر به هم مربوط می شوند.

$$rac{d}{dt}x(t) = -2y(t) + \delta(t)$$

$$rac{d}{dt}y(t)=2x(t)$$

و نواحی همگرایی آنها را بیابید. Y(s) ، X(s)

سوال ۶- یک سیستم LTI با معادله دیفرانسیل زیر توصیف می شود:

$$rac{d^2}{dt^2}y(t)-rac{d}{dt}y(t)-2y(t)=x(t)$$

الف) تابع تبديل اين سيستم را به دست آوريد و نمودار صفر-قطب آن را رسم كنيد.

ب) پاسخ ضربه این سیستم را در هر یک از حالتهای زیر به دست آورید:

۱- در صورتی که سیستم پایدار باشد.

۲- در صورتی که سیستم علّی باشد.

۳- در صورتی که سیستم نه علّی باشد و نه پایدار.