

Kontrollfrågor

Meris Bahti
Felix Mul

8 mars 2013

Fråga 1

Q: Vad menas med en **odämpad harmonisk svängning**? Hur beräknas dess komplexa amplitud?

A: $\text{Asin}(\omega t + \phi)$ är en **odämpad harmonisk svängning**. Man räknar ut den komplexa amplituden genom: $A(i\omega) = |H(i\omega)|$

Fråga 2

Q: Hur kan man definiera deltafunktionen?

A: $\delta(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} p_{\Delta}(t)$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t)dt = f(0)$$

Fråga 3

Q: Vilket samband finns mellan stegfunktionen och deltafunktionen?

A: $\theta(t)' = \delta(t)$

Fråga 4

Q: Definiera Laplacetransform av en funktion. Har alla funktioner en Laplacetransform? Om inte så förklara varför.

A: $\mathcal{L}f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-st}f(t)dt = F(s)$, $s = \sigma + i\omega$

Alla funktioner har inte en laplacetransform. Integralen måste konvergera för att det ska finnas en sådan. T.ex:

$$f(t) = 1, \mathcal{L}f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-st}dt = \left[\frac{1}{s}e^{-st}\right]_{-\infty}^{+\infty}$$

Fråga 5

Q: Härled derivationsregeln för den ensidiga Laplacetransformationen.

A: Använd regel (19):

$$\mathcal{L}_I(f(t)) = F(s) \text{ så } \mathcal{L}_I(f'(t)) = \mathcal{L}_I(f'(t)\theta(t)) = sF(s) - f(0)$$

Använd regel (16):

$$\mathcal{L}(f(t)) = s\mathcal{L}(f(t)) = (f(t)\theta(t))' = f'(t)\theta(t) + f(t)\delta(t) = f'(t)\theta(t) + f(0)\delta(t)$$

$$\mathbf{VL: } \mathcal{L}((f(t)\theta(t))') = s\mathcal{L}(f(t)\theta(t)) = s\mathcal{L}(f(t))$$

$$\mathbf{HL: } \mathcal{L}(f'(t)\theta(t)) + \mathcal{L}(f(0)\delta(0)) = \mathcal{L}(f'(t)\theta(t)) + f(0)1 = \mathcal{L}_I(f'(\theta(t))) + f(0) = \mathcal{L}_I(f(t)) = s\mathcal{L}_I(f(t)) - f(0)$$

Fråga 6

Q: Vad blir faltningarna $\delta * f$ och $\delta^{(n)} * f$?

A: $\delta^{(n)} * f = f^{(n)}$ t.ex. $\delta' * f = f'$ eftersom $\mathcal{L}^{-1}(sF(s)) = f'(t)$ och $\mathcal{L}(\delta'(t)) = s$

Fråga 7

Q: Vad menas med att ett system i insignal- utsignalform är:

- a) Linjärt
- b) Tidsinvariant
- c) Stabilt
- d) Kausalt

A:

- a) Linjärt: $\mathcal{S}(aw_1 + bw_2) = a\mathcal{S}w_1 + b\mathcal{S}w_2$
- b) Tidsinvariant: Ifall $\mathcal{S}f(t) = y(t)$ så $\mathcal{S}f(t - \tau) = y(t - \tau)$
- c) Stabilt: Ifall insignalen är begränsad så är även utsignalen begränsad.
- d) Kausalt: Orsak föregår verkan. Insignalen $f(t) = 0$ för $t < t_0$ så är utsignalen $y(t) = 0$ för $t < t_0$

Fråga 8

Q: Under vilka villkor på impulssvaret är ett linjärt system i insignal-utsignalform:

- a) Tidsinvariant - kommer ej
- b) Stabilt
- c) Kausalt

A:

- b) Tidsinvariant: kommer ej
- b) Stabilt: Om gränsvärdet $\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)|dt$ är konvergent så är systemet stabilt.
- b) Kausalt: Ifall $h(t)$ är en kausal funktion. T.ex. ifall $h(t)$ innehåller $\theta(t)$ så är $h(t) = 0$ för $t < 0$

Fråga 9

Q: System i insignal-utsignalform kan ibland beskrivas som faltningar med en fix funktion. Under vilka villkor på systemet gäller det atta och vad kallas den fixa funktionen?

A: Detta gäller för LTI-system (Linjärt tidsinvarianta) där $h(t)$ är impulssvaret och utsignalen $y(t) = f(t) * h(t)$

Fråga 10

Q: Vilka samband finns mellan stegsvar och impulssvar för ett linjärt tidsinvariant system?

A: Derivatan av stegsvaret är impulssvaret. Detta ges som: $(\mathcal{S}\theta(t))' = h(t)$

Fråga 11

Q: Ange impulssvaret för en derivation och en fördröjning.

A: Då impulssvaret är $\delta(t)$ så är dess derivata $\frac{d}{dt}\delta(t) = \delta'(t)$ och en fördröjning för $\delta(t)$ är $\delta(t - a)$.

Fråga 12

Q: Definiera överföringsfunktionen för ett LTI-system.

A: Överföringsfunktionen är laplacetransformen av impulssvaret $\mathcal{L}(h(t)) = H(s)$ eller $\frac{\mathcal{S}e^{st}}{e^{st}}$

Fråga 13

Q: Vilka villkor måste man lägga på ett system för att det skall ha en frekvensfunktion? Ange sambandet mellan frekvens- och överföringsfunktionen.

A: För ett stabilt system så: $F_n(\omega) = H(i\omega)$

Fråga 14

Q: Hur kan ett systems svar på en sinusfunktion bestämmas, då frekvensfunktionen för systemet är känd?

A: $A(\omega) = |F_n(\omega)|$, $\phi(\omega) = \arg(F_n(\omega))$ och $\mathcal{S} \sin(\omega t) = A(\omega) \sin(\omega t + \phi(\omega))$

Exempel: Vad är svaret på $\sin 2t$?

$$F_n(\omega) = \frac{1}{i\omega+1} \Leftrightarrow H(s) = \frac{1}{s+1}$$

Överför sinusfunktionen på exponentform: $\sin(2t) = \text{Im}(e^{2it})$ detta ger att $\text{Im}(\mathcal{S}e^{2it}) = H(2i) = \frac{1}{2i+1}(\cos(2t) + i\sin(2t))$

Fråga 15

Q: Ange sambandet mellan överföringsfunktionen och impulssvaret för ett LTI-system.

A: $\mathcal{L}(h(t)) = H(s)$

Fråga 16

Q: Ge ett exempel på en kvadratisk matris som inte är diagonaliserbar (med bevis att den inte är det).

A: Exempel:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Bevis: $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$ Om A är diagonaliserbar så är $\mathcal{S}^{-1}A\mathcal{S} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \Rightarrow A = \mathcal{S}0\mathcal{S}^{-1} = 0$ motsägelse: det sista stämmer ej.

Fråga 17

Q: Finns det en diagonaliserbar matris med multipla egenvärden? Ge i så fall ett exempel (med bevis).

A: Ja, till exempel $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ som redan är diagonal. ($\lambda_1 = \lambda_2 = 1$)

Fråga 18

Q: Ange sambanden mellan spår, determinant och egenvärden för en matris.

A: $\text{tr}(A) = \lambda_1 + \dots + \lambda_n$

$\det(A) = \lambda_1 \cdot \dots \cdot \lambda_n$

Fråga 19

Q: Finns ej!

Fråga 20

Q: Definiera matrisexponentialfunktionen e^{At} för en godtycklig kvadratisk matris.

A: $e^{At} = I + At + \frac{A^2 t^2}{2} + \frac{A^3 t^3}{3!} + \dots$

Fråga 21

Q: Vilken typ av termer uppträder i exponentialmatrisen e^{tA} ? Hur kan man här se skillnad på diagonaliserbara och icke-diagonaliserbara matriser?

A: Exponentialmatrisen e^{At} innehåller $C_i e^{\lambda_i t}$ -termer i det fall att A är diagonaliserbar. Ifall matrisen är icke-diagonaliserbar så förekommer $C_i t^k e^{\lambda_i t}$ -termer.

Fråga 22

Q: Definiera begreppet ortogonal matris.

A: $A^T = A^{-1}$

Fråga 23

Q: Formulera spektralsatsen för (reella) symmetriska matriser.

A: Om A är en reell symmetrisk matris så är A diagonaliserbar med hjälp av en ortogonal matris \mathcal{S} .

$$\mathcal{S}^{-1} A \mathcal{S} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{bmatrix} = \mathcal{S}^T A \mathcal{S}$$

alla λ_i är reella.

Fråga 24

Q: Definiera begreppet kvadratisk form och ange hur en sådan brukar beskrivas i matrisform.

A: $f(\mathcal{X}) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j$

Fråga 25

Q: Hur transformeras matrisen för en kvadratisk form vid ett linjärt koordinatbyte? Vilken är skillnaden mellan denna transformationsformel och motsvarande vid linjära avbildningar?

A: Matrisen för linjärt koordinatbyte är en **likformighetstransformation**

$$\hat{A} = S^{-1}AS,$$

medan matrisen för en kvadratisk form transformeras genom en **kongruenstransformation**

$$\hat{K} = K^{-1}AS.$$

Fråga 26

Q: Ett LTI system av ändlig ordning är kausalt. Hur kan man med hjälp av dess överföringsfunktion avgöra om det är stabilt?

A: Givet en godtycklig överföringsfunktion

$$H(s) = \frac{P(s)}{Q(s)} \text{ där } P, Q \text{ är godtyckliga polynom.}$$

Då är systemet \mathcal{S} stabilt om överföringsfunktionen uppfyller följande krav:

- 1) $\deg(P(s)) \leq \deg(Q(s))$
- 2) För alla lösningar, s_i , av $Q(s) = 0$ så är $\operatorname{Re}(s) < 0$