

УНИВЕРЗИТЕТ У БЕОГРАДУ
ЕЛЕКТРОТЕХНИЧКИ ФАКУЛТЕТ



РАД СА ЈЕЗИЦИМА MICRO-CAP И SYMPY

Пројектни рад

Ментор:

Кандидат:

Драгана Нинковић
2019/0052 ОС

Ана Ћирковић
2019/0119 ОС

Београд, Новембар 2020.

Садржај

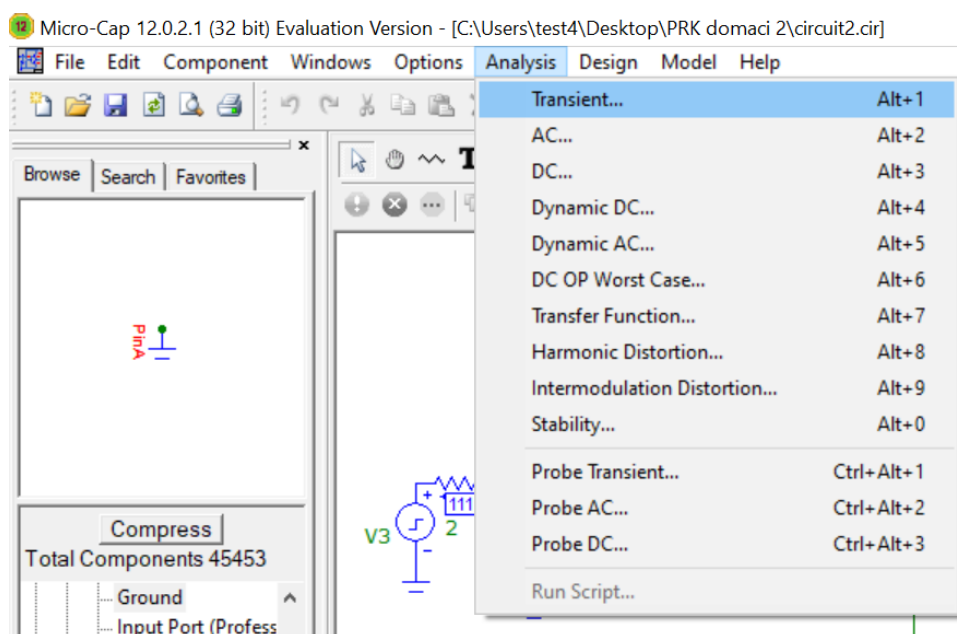
Анализа кола у Micro-Cap-у	3
Задатак 1	6
а) импулсни и одскачни одзив	6
б) амплитудска и фазна карактеристика.....	10
Увод у SymPy.....	12
Задатак 2	16
Задатак 3	22

Анализа кола у Micro-Cap-у

У задатку 1 (налази се на страни 6) су за анализу кола коришћене транзијентна анализа и АС анализа. Транзијентна анализа је коришћена за импулсни и одскачни одзив док је АС анализа коришћена за амплитудску и фазну карактеристику.

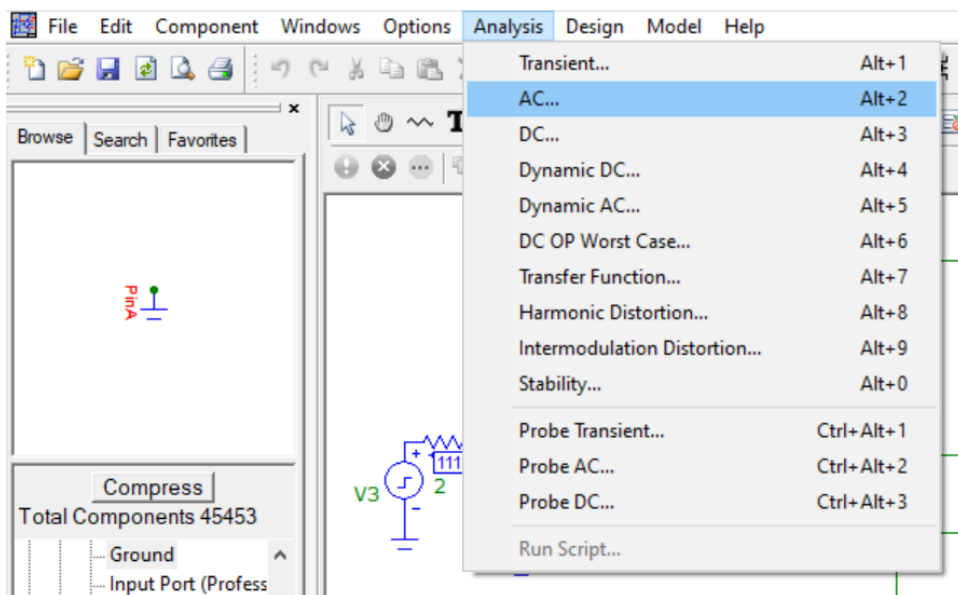
За одскачни одзив се усваја да је подуба Хевисајдова. Хевисајдова функција је реализована у Micro-Cap-у помоћу pulse-a са одговарајућим карактеристикама. За импулсни одзив се усваја Диракова побуда. Диракова функција је у Micro-Cap-у реализована као правоугаони импулс.

За оба одзива је коришћена транзијентна анализа која као излазни резултат даје промену напона у времену, а приликом анализе рачуна напон у гранама односно чворовима.



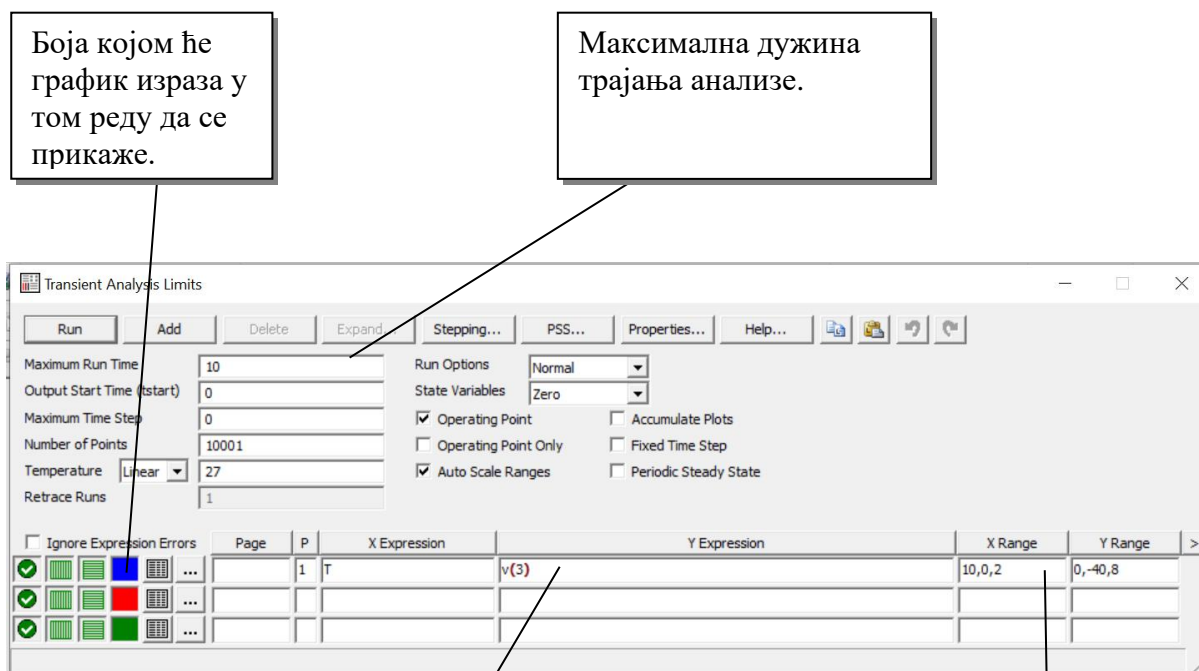
Слика 1: Транзијентна анализа

Амплитудски одзив је модул фреквенцијског одзива, а импулсни одзив је аргумент фреквенцијског одзива. За оба одзива се користи АС анализа која приказује понашање амплитуде и фазе сигнала у зависности од фреквенције. Она омогућава истраживање понашања малих сигнала.



Слика 2: AC анализа

На слици је приказан прозор који се појави када покренемо транзијентну анализу. Преко прозора могу да се подесе x и y осе графика, као и време трајања анализе.

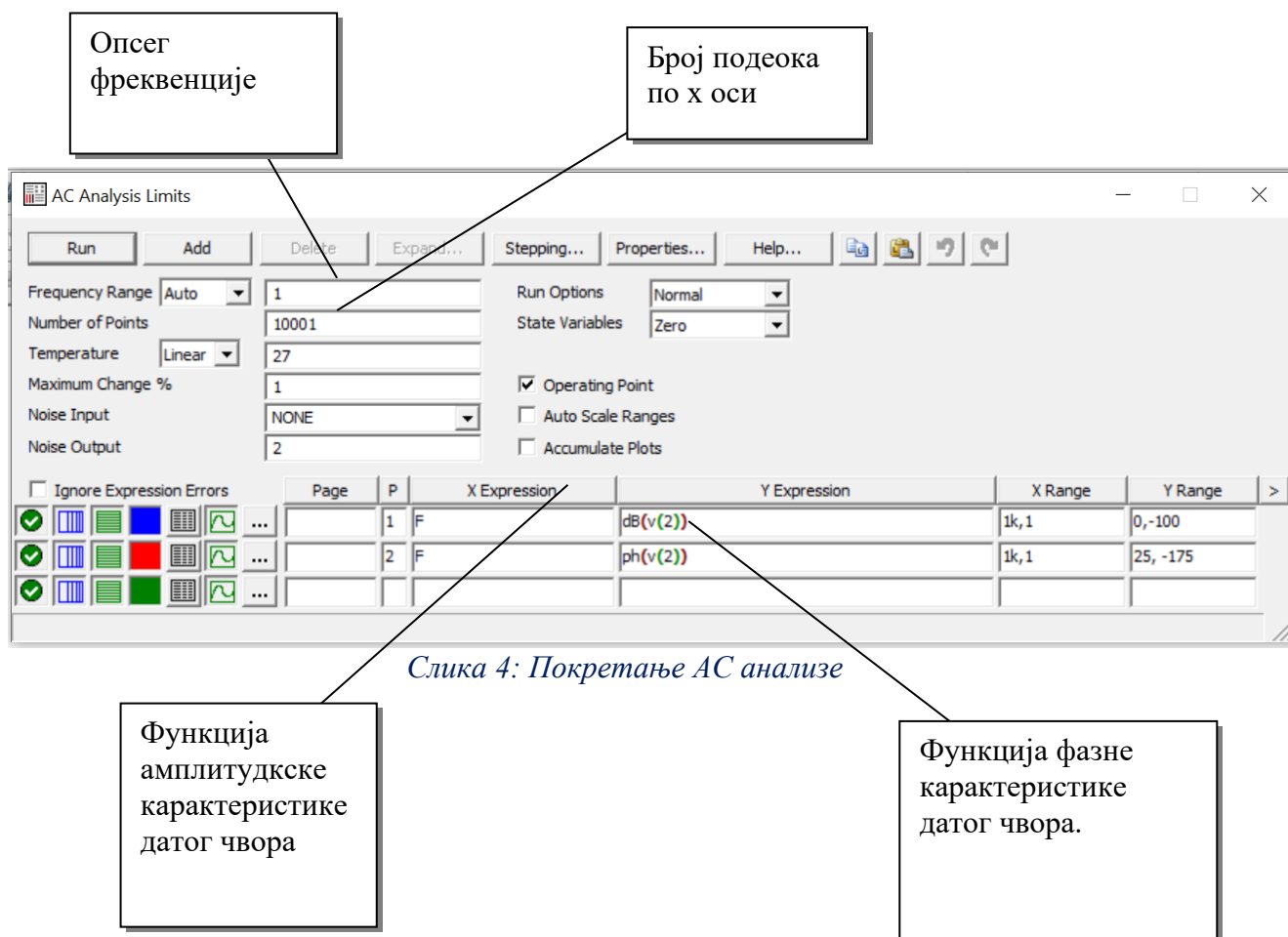


Слика 3: Покретање транзијентне анализе

Место где уписујемо потенцијал односно струју са шеме чији график желимо да прикажемо. Такође се могу наћи и изрази који су функције од потенцијала и струја.

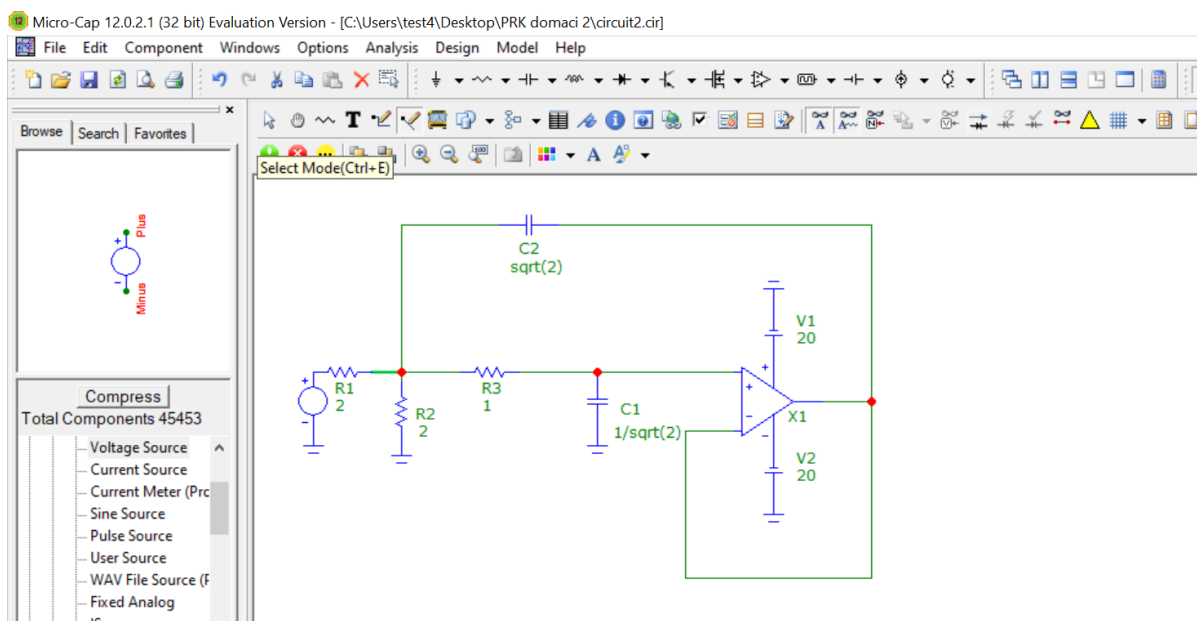
Подешавање x и y осе графика. Могуће је ставити три параметра. Први параметар представља максималну вредност на датој оси, други параметар представља минималну вредност, а трећи параметар. Уколико се на стави број подеока програм ће сам поделити.

На слици је приказан прозор који се појави када покренемо АС анализу.



Фаза се исписује у степенима, а не у радијанима.

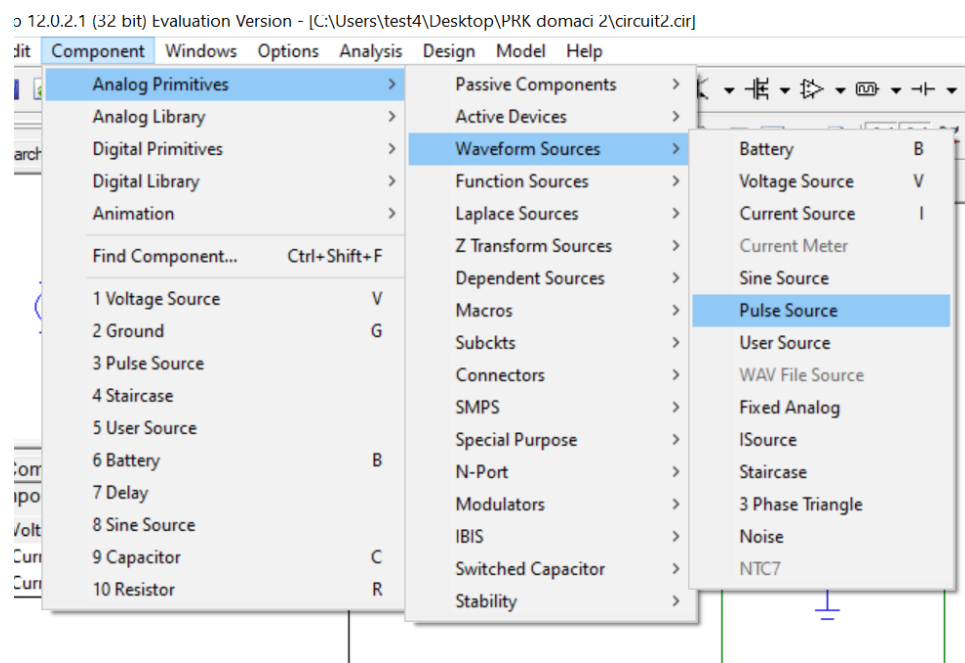
Задатак 1



Слика 5: Приказ задатог кола у Micro-Cap

На слици изнад у Micro Cap-у је приказано коло са Sallen & Key LP-LQ активним филтром

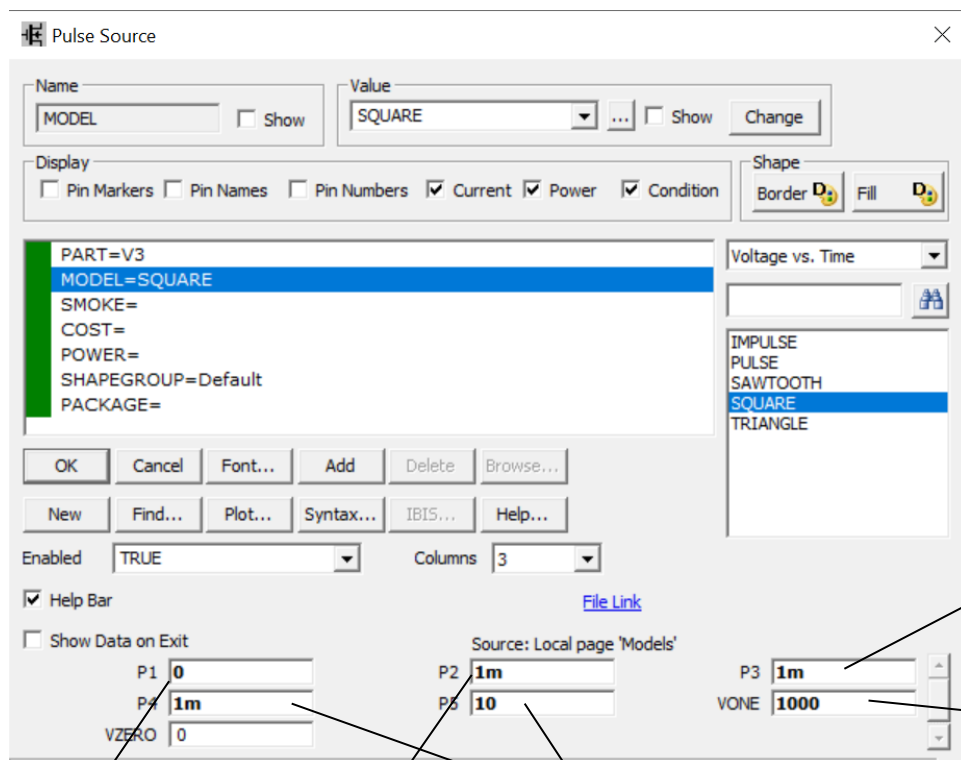
За импулсни и одскочни одзив користити Pulse Source. На наредној слици је приказан начин на који се може доћи до Pulse Source



Слика 6: *Pulse Source*

а) імпульсні і одскочні одзиви

За импулсни одзив користити модел генератора Square. На наредној слици приказано подешавање модела. Приметимо да је $1\text{m} \cdot 1000 = 1$ чиме је испуњено да је површина правоугаоника једнака.



P3 је време пре почетка опадања

максимална јачина коју достиже

P1 је време почетка

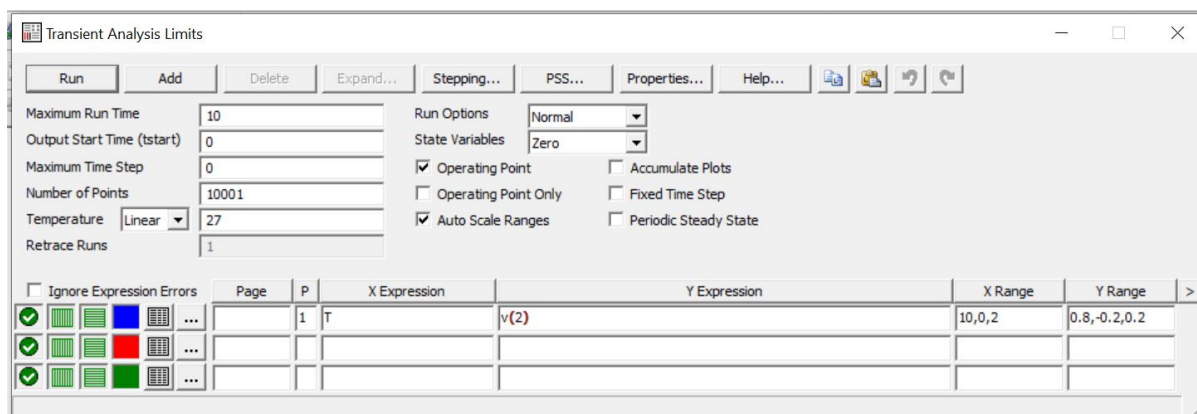
P2 је време трајања уздизања

P5 је период понављања

P4 је време за које опадне

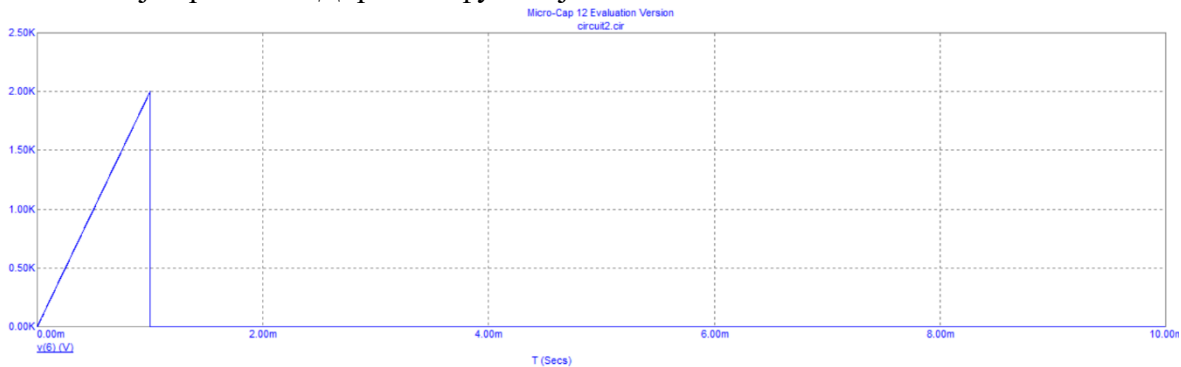
Слика 7: Model Square

На слици је приказан прозор за покретање транзијентне анализе као и унети параметри (све што се налази на слици је објашњено на страни 4)



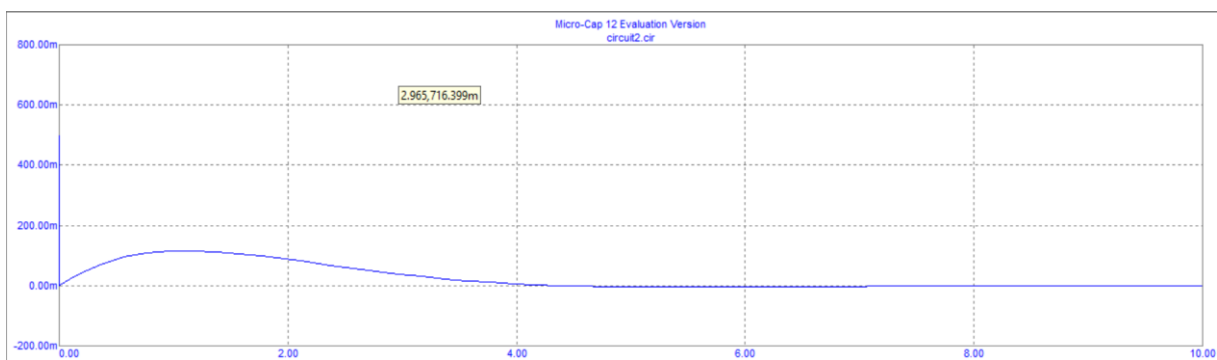
Слика 8: Покретање транзијентне анализе

На слици је приказана Диракова функција:

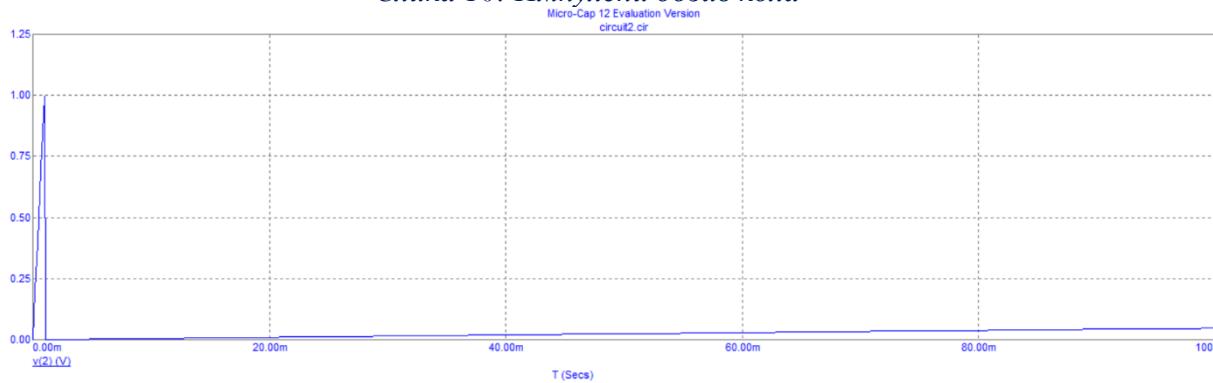


Слика 9: График Диракове функције

На слици је приказан импулсни одзив кола:

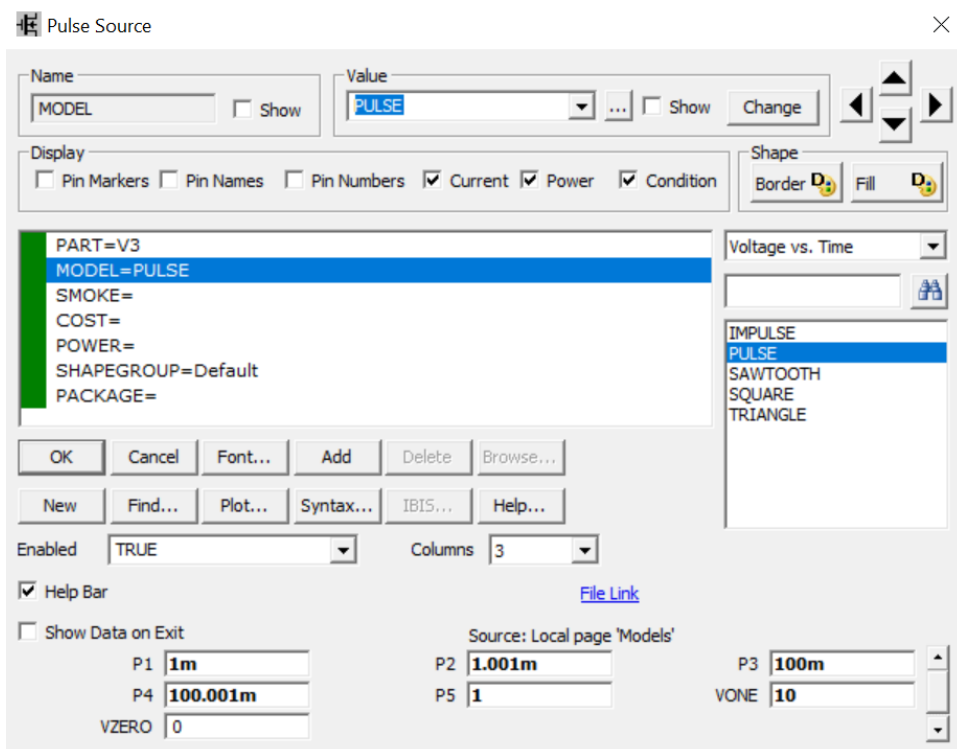


Слика 10: Импулсни одзив кола



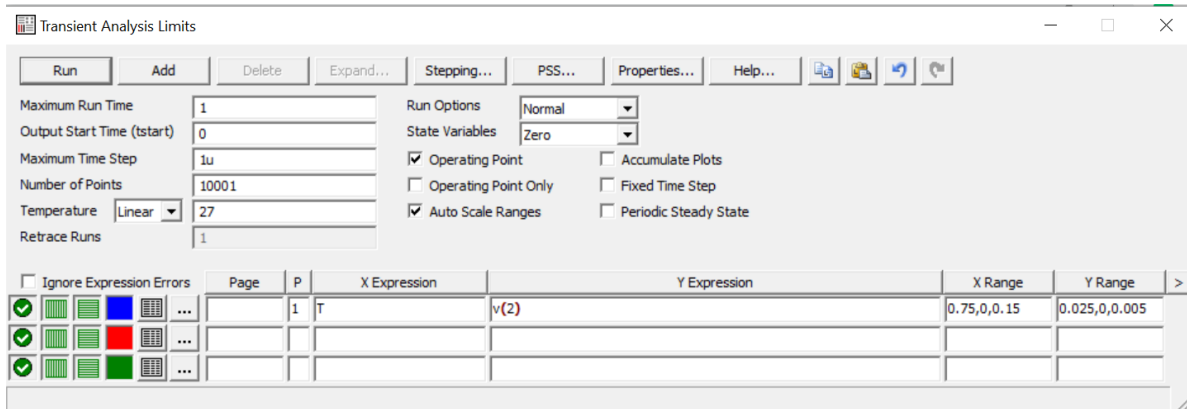
Слика 11: Импулсни одзив кола око нуле

За одскочни одзив користити модел генератора Pulse. На наредној слици приказано подешавање модела, значење параметара за намештање модела је исто као и на слици за импулсни одзив.



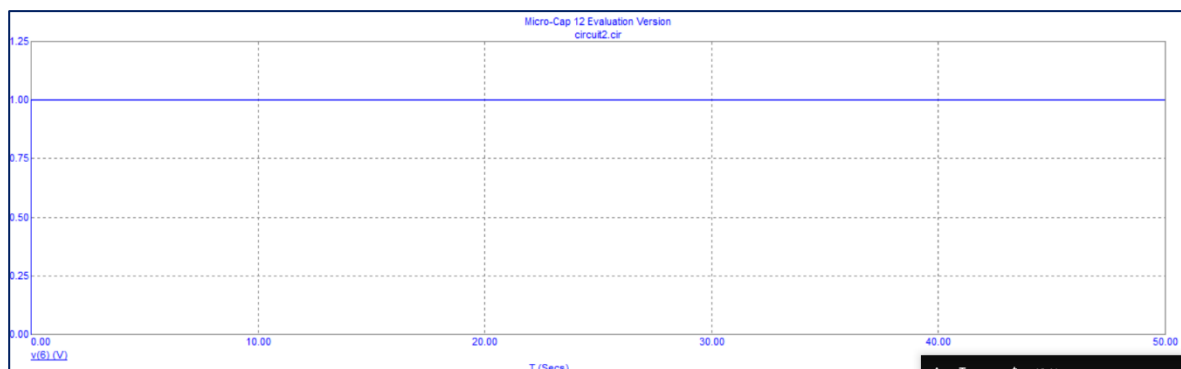
Слика 12: Model Pulse

На слици је приказан прозор за покретање транзијентне анализе као и унети параметри (све што се налази на слици је објашњено на страни 4)



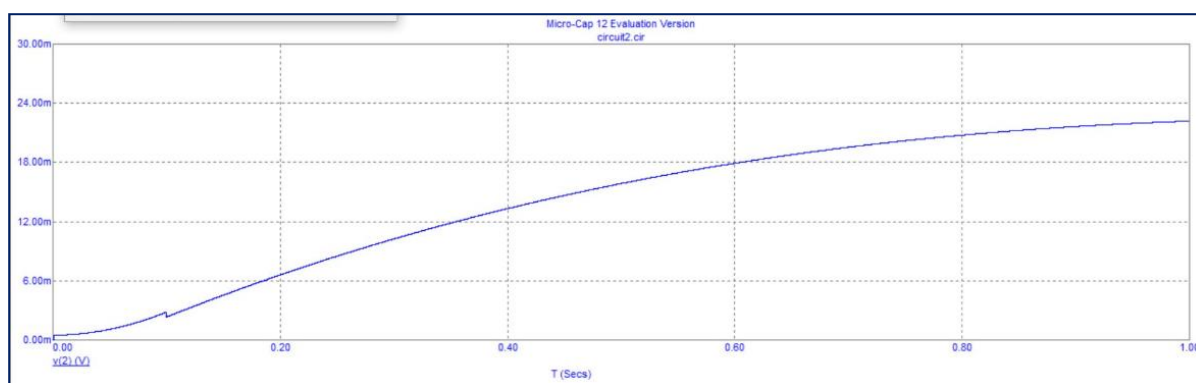
Слика 13: Покретање транзијентне анализе

На слици је приказана Хевисајдова функција (за моделовање ове функције користили смо Pulse):

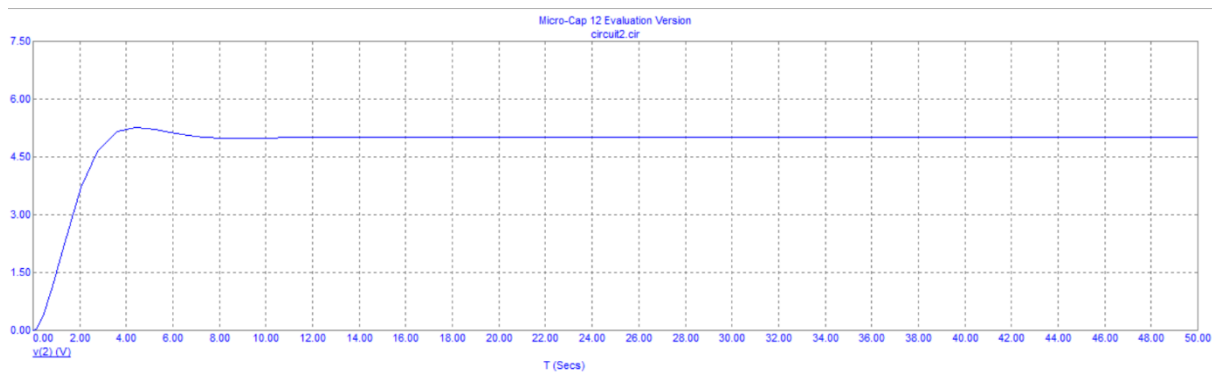


Слика 14: График Хевисајдове функције

На слици је приказан одскочни одзив кола:



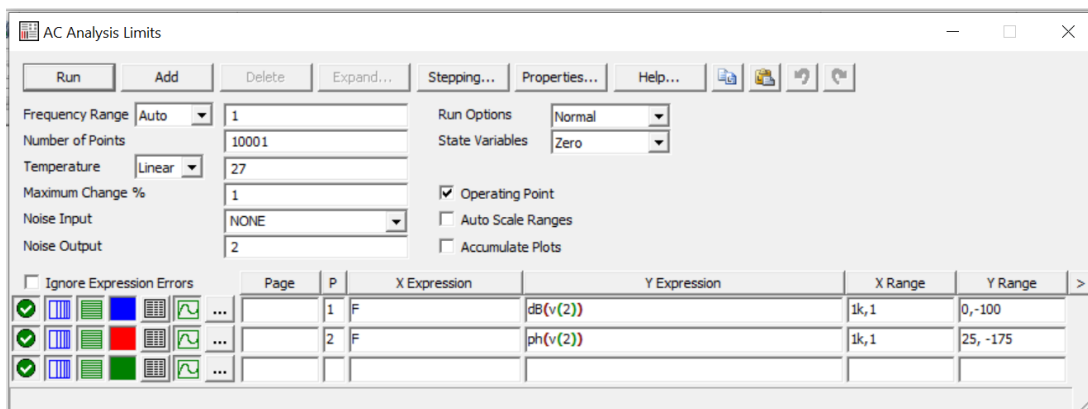
Слика 15: Одскочни одзив кола



Слика 16: Одскочни одзив кола

б) амплитудска и фазна карактеристика

На слици је приказ прозор за покретање АС анализе, као и унети параметри (све што се налази на слици је објашњено на страни 5)



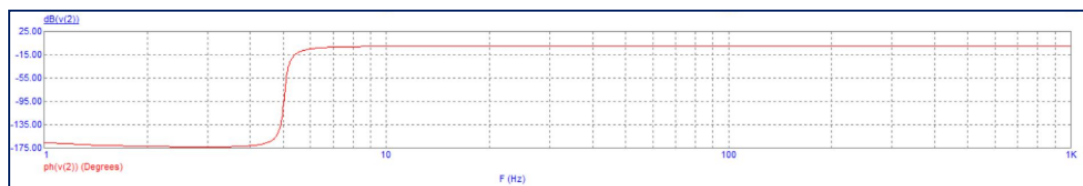
Слика 17: Покретање транзијентне анализе

На слици је приказана амплитудска карактеристика кола:



Слика 18: Амплитудска карактеристика кола

На слици је приказана фазна карактеристика кола:



Слика 19: Фазна карактеристика кола

Увод у SymPy

SymPy је библиотека која се може бесплатно преузети са сајта (<https://www.sympy.org>). Може да се инсталира на било који компјутер са Python-ом који има `mpmath` Python библиотеку пре тога инсталирану. Многи пројекти као што су Cadabra, Optalang, SageMath, Lcapy, Quantum Programming in Python и многи слични користе SymPy. SymPy се инсталира преко командне линије где се упише `pip install sympy`. Да би се SymPy користио морају се укључити следеће библиотеке:

```
>>> import sympy
... from sympy import *
... from sympy import symbols, ones, Eq
... from sympy.solvers.solveset import solveset
... x,y=symbols('x y')
... solveset (Eq(x**2-9,0), x )
```

$\{-3, 3\}$

Слика 20: SymPy укључивање библиотека

На слици након наредби је решена једначина $x^2 - 9 = 0$. Да би се једначина решила морају се прво дефинисати коришћени симболи. То се ради на следећи начин:

`x,y = symbols ('x y')`

Да би се операциј извршила позива се наредба `solveset (equation, variable, domain)` где се на прво место ставља једначина која треба да се израчуна, а на друго варијабле. Једначина се дефинише као `Eq(x, y)` где се на место `x` пише лева страна једнакости, а на месту `y` десна (као што је наведено горе у примеру).

Поред једначине са једном непознатом могу се решити и:

- квадратне једначине

```
>>> solveset(Eq(x**2-3*x, -2),x)
```

$\{1, 2\}$

Слика 21: Решење квадратне једначине у SymPy

- једначине са две непознате

```
linsolve([Eq(x-y,16),Eq( x + y ,1) ], (x, y))
```

$\left\{ \left(\frac{17}{2}, -\frac{15}{2} \right) \right\}$

Слика 22: Решење једначине са 2 непознате у SymPy

```
linsolve([Eq(x-y,16),Eq( x + y ,1) ], (x, y))
```

$\left\{ \left(\frac{17}{2}, -\frac{15}{2} \right) \right\}$

- интеграли

```
>>> expr=x**2 + x + 1  
... integrate(expr, x)
```

$$\frac{x^3}{3} + \frac{x^2}{2} + x$$

Слика 23: Интеграли у SymPy

- `simplify()`:

```
>>> simplify((x**3+1)/(x**2 - x + 1))
```

$$x + 1$$

Слика 24: Наредба `simplify` у SymPy

- диференцијалне једначине

```
>>> eqn=Eq(f(x).diff(x)+f(x), cos(x))  
... eqn
```

$$f(x) + \frac{d}{dx}f(x) = \cos(x)$$

Слика 25: Диференцијалне једначине у SymPy

- комплексни бројеви:

Када се неки симбол дефинише потребно је написати `a=Symbol('a' , real=True)` иначе SymPy сматра да постоји и имагинарни и реални део.

```
>>> b=Symbol('b')  
>>> b=2+3*I  
>>> b
```

$$2 + 3i$$

```
>>> Abs(b)
```

$$\sqrt{13}$$

```
>>> conjugate(b)
```

$$2 - 3i$$

Слика 26: Комплексни бројеви у SymPy

- субституција (мења једну променљиву другом, или написаним бројем):

```
>>> expr= a*a*a + 6*a*a - 5*a + sin(pi*a)+7
>>> expr
```

$$a^3 + 6a^2 - 5a + \sin(\pi a) + 7$$

```
>>> expr.subs(a,1/3)
```

$$\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{163}{27}$$

Слика 27: Субституција у SymPy

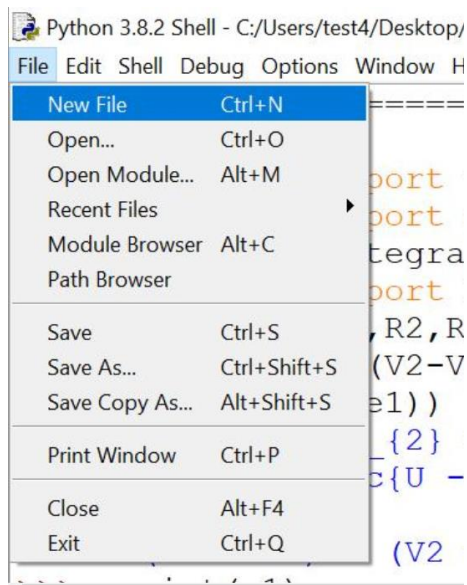
- `evalf()`:

```
>>> expr=a/b
>>> expr.evalf(20, subs={a:100, b:7})
```

14.285714285714285714

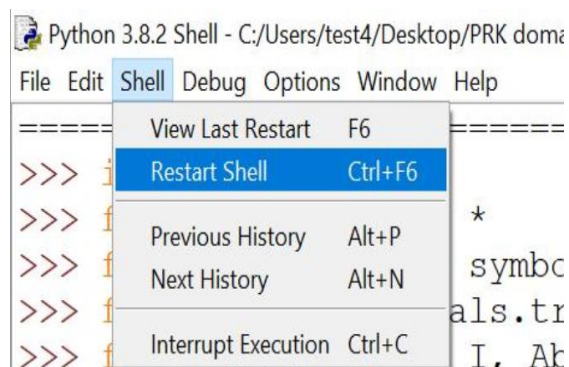
Слика 28: Наредба `evalf` у SymPy

На наредним сликама видимо покретање програма(на првој слици) и рестартовање и `undo` рестарта (на другој слици).

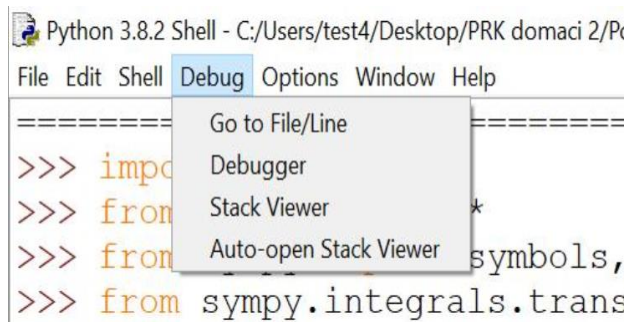


Слика 29: Покретање програма

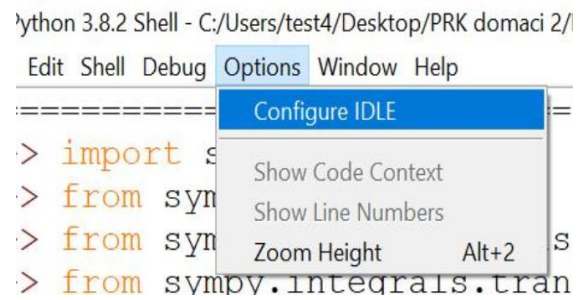
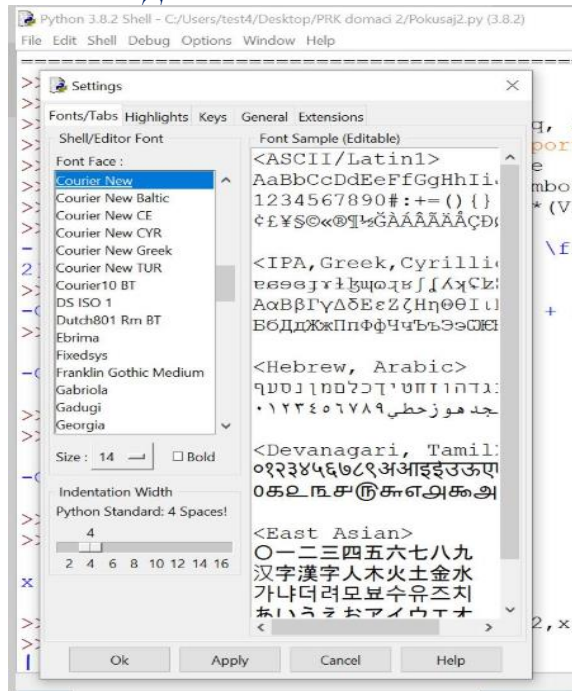
На следећим сликама се види дебаговање (на првој слици), и подешавање екрана (преостале слике).



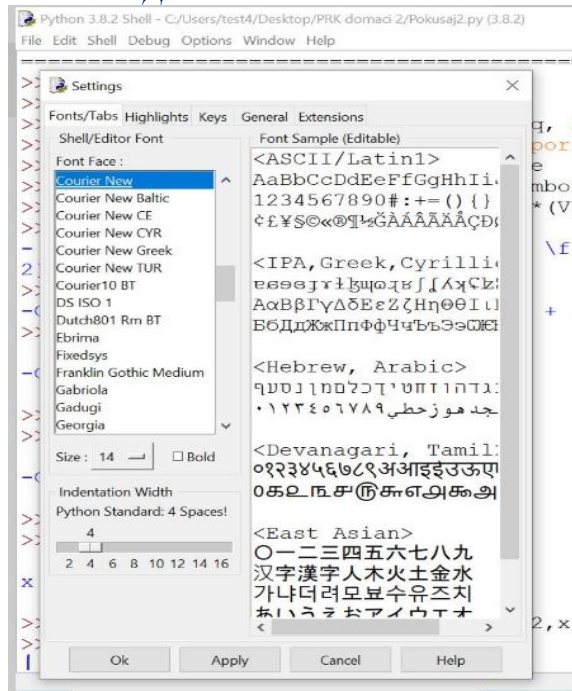
Слика 30: Рестартовање



Слика 31: Дебаговање



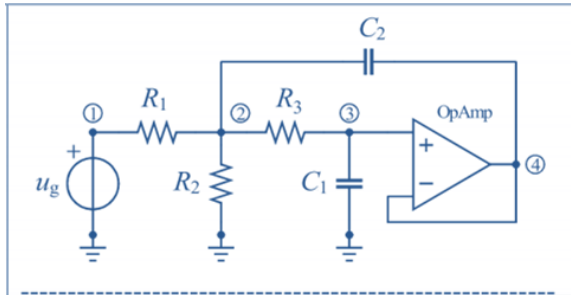
Слика 32: Подешавање екрана



Слика 33: Подешавање екрана

Задатак 2

На слици испод представљено је коло са Sallen & Key LP-LQ активним филтром.



Слика 34: Коло за задатак 2

Одредити трансфер функцију, нуле и полове, импулсни и одскочни одзив, амплитудски одзив, 3 dB пропусни опсег овог филтра, ако је $R = 1 \Omega$, $\Omega = 1 \text{ rad/s}$.

Коло је решено помоћу SymPy софтверског алата. У Python програму су прво дефинисане варијабле, где су V_2 , V_3 и V_4 потенцијали одговарајућих чворова, R отпорници, C кондензатори, t време и s комплексна учестаност. e_1 и e_2 су једначине за КЗС. X је трансфер функција. e_1 , e_2 и e_3 су једнаки нули. Уз помоћ `nonlinsolve()` наредбе израчуна се V_2 (из једначине e_2 и убаци у једначину e_1) у зависности од V_4 , израчуна се U (из једначине e_1) и x односно трансфер функцију. Помоћу наредбе `subs()` се уводи смена унутар једначина након њиховог израчунавања. Последњом наредбом се извуче израз за трансфер функцију из solution-a. На наредне 2 слике је приказано цело решење задатка.

```

Pokusaj2.py - C:\Users\test4\Desktop\PRK domaci 2\Pokusaj2.py (3.8.2)
File Edit Format Run Options Window Help

>>> import sympy
>>> from sympy import *
>>> from sympy import symbols, ones, Eq, S
>>> from sympy.integrals.transforms import laplace_transform
>>> from sympy import I, Abs, conjugate
>>> V2,V3,V4,U,R1,R2,R3,C1,C2,t,s,x=symbols("V2,V3,V4,U,R1,R2,R3,C1,C2,t,s,x")
>>> e1=(U-V2)/R1-(V2-V3)/R3-V2/R2-C2*s*(V2-V4)
>>> pprint(latex(e1))
- C_{2} s \left( V_{2} - V_{4} \right) - \frac{V_{2} - V_{3}}{R_{3}} - \frac{V_{2}}{R_{2}} - \frac{U - V_{2}}{R_{1}}
>>> print(e1)
-C2*s*(V2 - V4) - (V2 - V3)/R3 - V2/R2 + (U - V2)/R1
>>> pprint(e1)
- C2 · s · (V2 - V4) -  $\frac{V_2 - V_3}{R_3}$  -  $\frac{V_2}{R_2}$  +  $\frac{U - V_2}{R_1}$ 
>>> e2=(V2-V3)/R3-C1*s*V3
>>> pprint(e2)
- C1 · V3 · s +  $\frac{V_2 - V_3}{R_3}$ 
>>> e3=x-V4/U
>>> pprint(e3)
x -  $\frac{V_4}{U}$ 
>>> solution=nonlinsolve([e1,e2,e3],(V2,x,U)).subs([(V3,V4),(R1,2),(R2,2),(R3,1),(C2,sqrt(2))),(C1,1/sqrt(2))])
>>> pprint(solution)
 $\frac{\sqrt{2} \cdot s}{\sqrt{2} \cdot s + 1} \cdot \frac{2 \cdot V_4}{2 \cdot V_4 \cdot s^2 + 2 \cdot \sqrt{2} \cdot V_4 \cdot s + 2 \cdot V_4}$ 

```

Слика 35: Код задатка 2 део 1.


```
Pokusaj2.py - C:\Users\test4\Desktop\PRK domaci 2\Pokusaj2.py (3.8.2)
File Edit Format Run Options Window Help
>>> solution=nonlinsolve([e1,e2,e3],(V2,x,U)).subs([(V3,V4),(R1,2),(R2,2),(R3,1),(C2,sqrt(2)),(C1,1/sqrt(2))])
>>> pprint(solution)
|      2      |
| V4·| — + 1 |, —————, 2·V4·s + 2·√2·V4·s + 2·V4 ||
|      2      |         2
|              4·V4·s + 4·√2·V4·s + 4·V4          |
|                                                    |
|                                                    |
>>> H=simplify(next(iter(solution))[1])
>>> pprint(H)
1
-----
2
2· s + √2·s + 1
>>> solveset(H,s);
EmptySet
>>> solveset(1/H,s)
FiniteSet(-sqrt(2)/2 - sqrt(2)*I/2, -sqrt(2)/2 + sqrt(2)*I/2)
>>> pprint(solveset(1/H,s))
|   √2   √2·i   √2   √2·i |
| ———— - ———— , ———— + ———— |
|    2     2       2     2   |
|                               |
>>> w=Symbol('w',real=True)
>>> A0=abs(H.subs(s,w*sqrt(-1)))
>>> A=simplify(A0)
>>> pprint(A)
1
-----
2·√ / 4
w + 1
```

```

Pokusaj2.py - C:\Users\test4\Desktop\PRK domaci 2\Pokusaj2.py (3.8.2)
File Edit Format Run Options Window Help
1
_____
2: \sqrt{w^2 + 1}
>>> Aref=simplify(limit(A,w,0))
>>> pprint(Aref)
1/2
>>> w3dB=solveset(Eq(A,Aref/sqrt(2)),w,domain=Interval(0,sympy.oo))
>>> pprint(w3dB)
{1}
>>> f=inverse_laplace_transform(H/s,s,t)
>>> pprint(f)
      -\sqrt{2}\cdot t          -\sqrt{2}\cdot t
      2          2
      e          e          \sin\frac{\sqrt{2}\cdot t}{2}\cdot \theta(t) - \cos\frac{\sqrt{2}\cdot t}{2}\cdot \theta(t)
\theta(t) - \frac{e^{2\sqrt{2}\cdot t} - e^{-2\sqrt{2}\cdot t}}{2}
>>> g=inverse_laplace_transform(H,s,t)
>>> pprint(g)
      -\sqrt{2}\cdot t
      2
      e          \sin\frac{\sqrt{2}\cdot t}{2}\cdot \theta(t)
\sqrt{2}\cdot e^{2\sqrt{2}\cdot t} - \frac{e^{2\sqrt{2}\cdot t} - e^{-2\sqrt{2}\cdot t}}{2}
>>>

```

Уз помоћ наредбе `simplify()` се х поједностави односно све што може да се скрати се скрати.

- Трансфер функција односно х једнако је:

```
>>> H=simplify(next(iter(solution))[1])
>>> pprint(H)
```

$$\frac{1}{2 \cdot s^2 + \sqrt{2} \cdot s + 1}$$

Слика 38:Трансфер функција

- На наредној слици видимо са су нуле празан скуп:

```
>>> solveset(H,s);
EmptySet
```

Слика 39:Нуле

- Полови су:

```
>>> solveset(1/H,s)
FiniteSet(-sqrt(2)/2 - sqrt(2)*I/2, -sqrt(2)/2 + sqrt(2)*I/2)
>>> pprint(solveset(1/H,s))
```

$$\left(-\frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{\sqrt{2}i}{2}, -\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}i}{2} \right)$$

Слика 40:Полови

- Амплитудски одзив је:

```
>>> w=Symbol('w',real=True)
>>> A0=abs(H.subs(s,w*sqrt(-1)))
>>> A=simplify(A0)
>>> pprint(A)
```

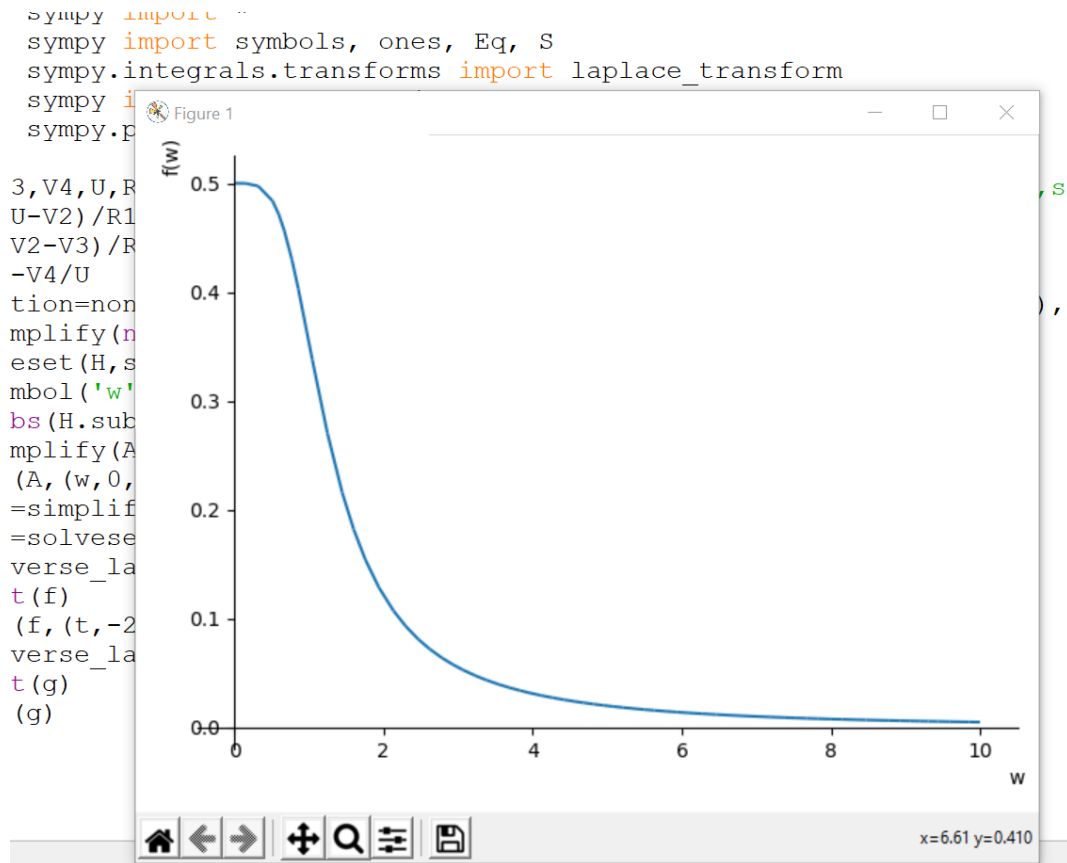
$$\frac{1}{2 \cdot \sqrt[4]{w^2 + 1}}$$

```
>>> Aref=simplify(limit(A,w,0))
>>> pprint(Aref)
1/2
```

Слика 41: Амплитудски одзив

```
plot(A)
```

Слика 42: Код за цртање амплитудске карактеристике



Слика 43: График амплитудског одзива

На слици изнад је коришћена наредба `abs()` која рачуна апсолутну вредност израза односно у овом случају модуо комплексног броја. Она имплицитно позива функцију `Abs()` која може да примени операцију над симболичким изразом.

- 3dB пропусни опсег:

```
1/2
>>> w3dB=solveset(Eq(A,Aref/sqrt(2)),w,domain=Interval(0,sympy.oo))
>>> pprint(w3dB)
{1}
```

Слика 44: 3dB пропусни опсег

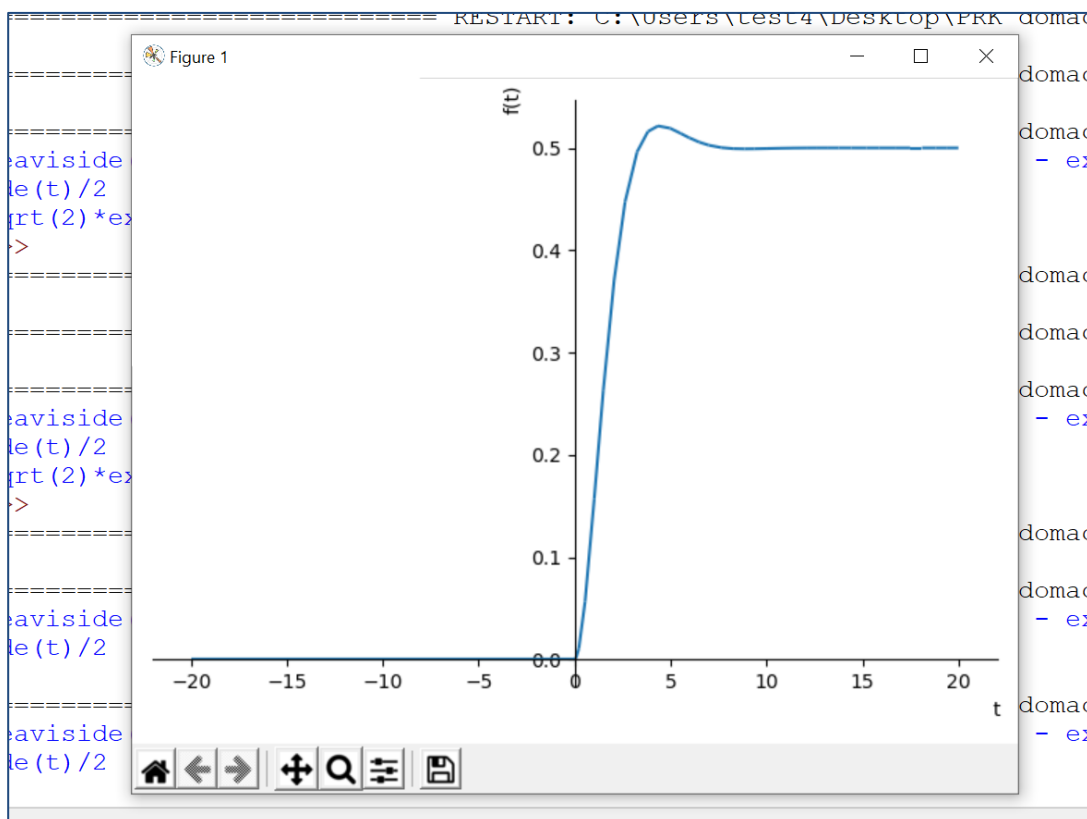
- Одскочни одзив:

```
(t)
>>> f=inverse_laplace_transform(H/s,s,t)
>>> pprint(f)
      -√2·t      -√2·t
      2      2
      e      ·sin| 2 ·t |·θ(t)  e      ·cos| 2 ·t |·θ(t)
θ(t)  - ----- - -----
      2      2      2
```

Слика 45: Одскачни одзив

```
plot(f, (t,-20,20))
```

Слика 46: Код за цртање одскачног одзива



Слика 47: График одскачног одзива

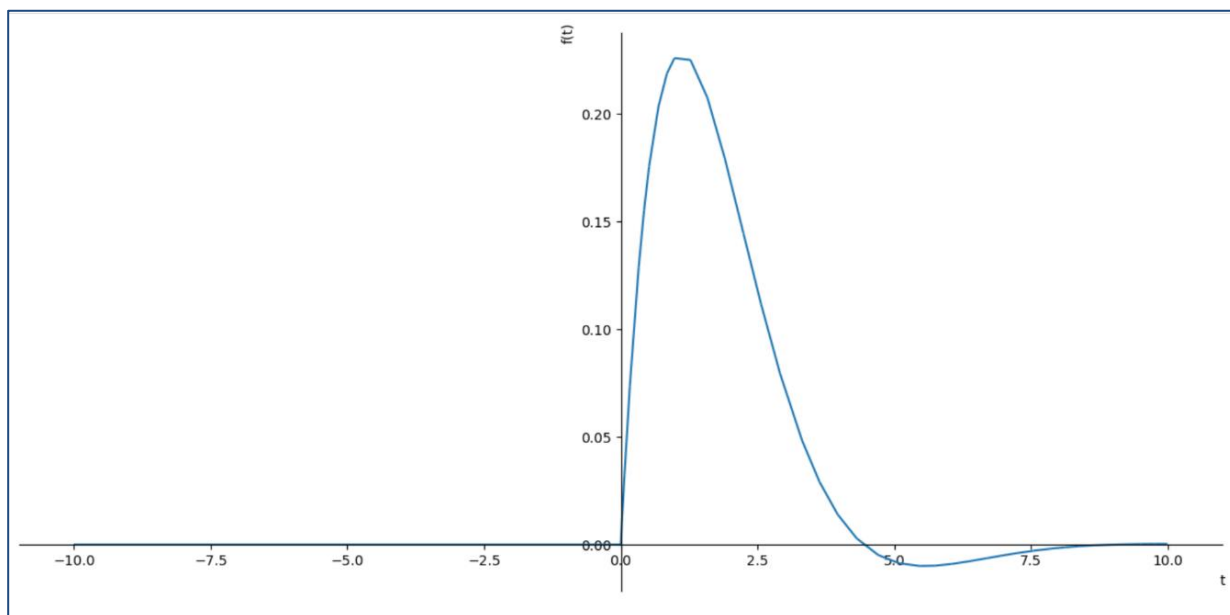
- Импулсни одзив:

```
>>> g=inverse_laplace_transform(H,s,t)
>>> pprint(g)
      -√2·t
      2
√2·e      ·sin| 2 ·t |·θ(t)
-----
      2
```

Слика 48: Импулсни одзив

```
plot(g)
```

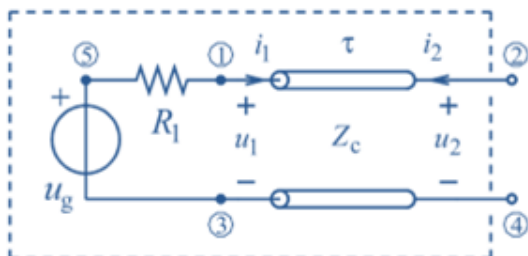
Слика 49: Код за цртање импулног одзива



Слика 50: График импулног одзива

Задатак 3

На слици је приказан идеалан вод дужине D.



Слика 51: Приказ кола задатка 3

Једначине за улазни и излазни напон су:

$$\begin{cases} u_1(t) = Z_c i_1(t) + Z_c i_2(t - \tau) + u_2(t - \tau) \\ u_2(t) = Z_c i_2(t) + Z_c i_1(t - \tau) + u_1(t - \tau) \end{cases}$$

Слика 52: Једначине улазног и излазног напона

Прво су дефинисане варијабле, а потом једначине e1, e2 и e3. При чему је коришћено својство помераја аргумената. На наредне 2 слике је приказано цело решење задатка.

```
Pokusaj2.py - C:\Users\test4\Desktop\PRK domaci 2\Pokusaj2.py (3.8.2)
File Edit Format Run Options Window Help
>>> import sympy
>>> from sympy import *
>>> from sympy import symbols, ones, Eq, S
>>> from sympy.integrals.transforms import laplace_transform
>>> from sympy import I, Abs, conjugate
>>> R1,t,s,Ug,Tau, zc,zt,I1,I2,U1,U2=symbols("R1,t,s,Ug,tau, zc,zt,I1,I2,U1,U2");
>>> e1=zc*I1+zc*I2*exp(-s*Tau)+U2*exp(-s*Tau)-U1
>>> pprint(e1)
      -s\tau      -s\tau
I1\zc + I2\zc\cdot e  - U1 + U2\cdot e
>>> e2=zc*I2+zc*I1*exp(-s*Tau)+U1*exp(-s*Tau)-U2
>>> pprint(e2)
      -s\tau      -s\tau
I1\zc\cdot e  + I2\zc + U1\cdot e  - U2
>>> e3=U1+R1*I1-Ug
>>> pprint(e3)
I1\cdot R1 + U1 - Ug
>>> solution=linSolve([e1,e2,e3],(U1,U2,I1,I2)).subs([(R1,zc),(zc,50),(t,0.001),(I2,0)])
>>> pprint(solution)
      2\cdot s\tau      -2\cdot s\tau      -s\tau      2\cdot s\tau      -2\cdot s\tau
|| Ug\cdot e  + Ug\cdot e  , Ug\cdot e  , Ug\cdot e  - Ug\cdot e  , 0 ||
|-----|,-----|,-----|
|          2          100          |
|-----|
(
>>> Ut=simplify(next(iter(solution))[1])
>>> pprint(Ut)
      -s\tau
Ug\cdot e
>>> U11=simplify(next(iter(solution))[0])
>>> pprint(U11)
```

Слика 53: Код задатка 3 део 1.

```

Pokusaj2.py - C:\Users\test4\Desktop\PRK domaci 2\Pokusaj2.py (3.8.2)
File Edit Format Run Options Window Help
| | Ug·e + Ug·e -s·τ Ug·e - Ug·e | |
| | 2 , Ug·e , 100 , 0 | |
| | ) | |
>>> Ut=simplify(next(iter(solution))[1])
>>> pprint(Ut)
-s·τ
Ug·e
>>> U11=simplify(next(iter(solution))[0])
>>> pprint(U11)
-2·s·τ
Ug Ug·e
+ +
2 2
>>> solution1=nonlinsolve([e1,e2,e3],(U1,I1,U2,I2)).subs([(R1,zc),(zc,50),(t,0.001),(Ug,0)])
>>> pprint(solution1)
| | -s·τ -U2·e U2 | |
| | U2·e , 50 , U2 , 50 | |
| | ) | |
>>> I22=simplify(next(iter(solution1))[3])
>>> pprint(I22)
U2
50
>>> zt=U2/I22
>>> pprint(zt)
50
>>>
Ln: 1 Col: 0

```

Слика 54: Код задатка 3 део2.

. Пошто је коло отворено струја I2 је нула.

e1 је:

```

>>> e1=zc*I1+zc*I2*exp(-s*Tau)+U2*exp(-s*Tau)-U1
>>> pprint(e1)
I1·zc + I2·zc·e -s·τ - U1 + U2·e -s·τ

```

Слика 55: e1

e2 је:

```

>>> e2=zc*I2+zc*I1*exp(-s*Tau)+U1*exp(-s*Tau)-U2
>>> pprint(e2)
I1·zc·e -s·τ + I2·zc + U1·e -s·τ - U2

```

Слика 56: e2

e3 је:

```

>>> e3=U1+R1*I1-Ug
>>> pprint(e3)
I1·R1 + U1 - Ug

```

Слика 57: e3

Улазни напон је:

```
>>> U11=simplify(next(iter(solution))[0])
>>> pprint(U11)
      -2·s·τ
Ug    Ug·e
--- + ---
2      2
```

Слика 58: Улазни напон

```
U11=U11.subs(Ug,laplace_transform(Heaviside(t),t,s)[0])
```

Слика 59: Убацивање вредности

$$\frac{1}{2 \cdot s} + \frac{e^{-2 \cdot s \cdot \tau}}{2 \cdot s}$$

Слика 60: Улазни напон када се убази вредност

$$\frac{\theta(t)}{2} + \frac{\theta(t - 2 \cdot \tau)}{2}$$

Слика 61: Улазни напон у врмеенском домену

```
pprint(inverse_laplace_transform(U11,s,t))
```

Слика 62: Команда за исписивање напона у временском домену

Излазни напон једнак је Тевененовом напону и израчунат је на следећи начин.

Тевененов генератор U_t је:

```
>>> Ut=simplify(next(iter(solution))[1])
>>> pprint(Ut)
      -s·τ
Ug·e
---
```

Слика 63: Тевененов генератор

```
Ut=Ut.subs(Ug,laplace_transform(Heaviside(t),t,s)[0])
```

Слика 64: Убацивање вредности

$$\frac{e^{-s \cdot \tau}}{s}$$

Слика 65: Излазни напон

$$\theta(t - \tau)$$

Слика 66: Излазни напон у временском домену

```
pprint(inverse_laplace_transform(Ut,s,t))
```


Слика 67: Код за исписивање излазног напона у временском домену

Исто као када су постављене једначине коришћено је да је множење функције $e - st$ у Лапласовом домену аналогно транслирању времена за t у временском домену. Зато је $U_t = U_g(t - \tau)$, а $U_1 = \frac{1}{2} U_g(t) + \frac{1}{2} U_g(t - 2\tau)$.

Импеданса Тевененовог генератора је:

```
>>> solution1=nonlinolve([e1,e2,e3],(U1,I1,U2,I2)).subs([(R1,zc),(zc,50),(t,0.001),(Ug,0)])
>>> pprint(solution1)
|          -s·τ      |
||         -U₂·e     ||
| U₂·e       , ----- , U₂,  -- |
|              50           50 |
|                               |
(                               )
>>> I22=simplify(next(iter(solution1))[3])
>>> pprint(I22)
U₂
—
50
>>> zt=U2/I22
>>> pprint(zt)
50
>>>
```

Слика 68: Импенданса Тевененовог генератора

Са слике видимо да је $Z_t = 50 \, \Omega$.

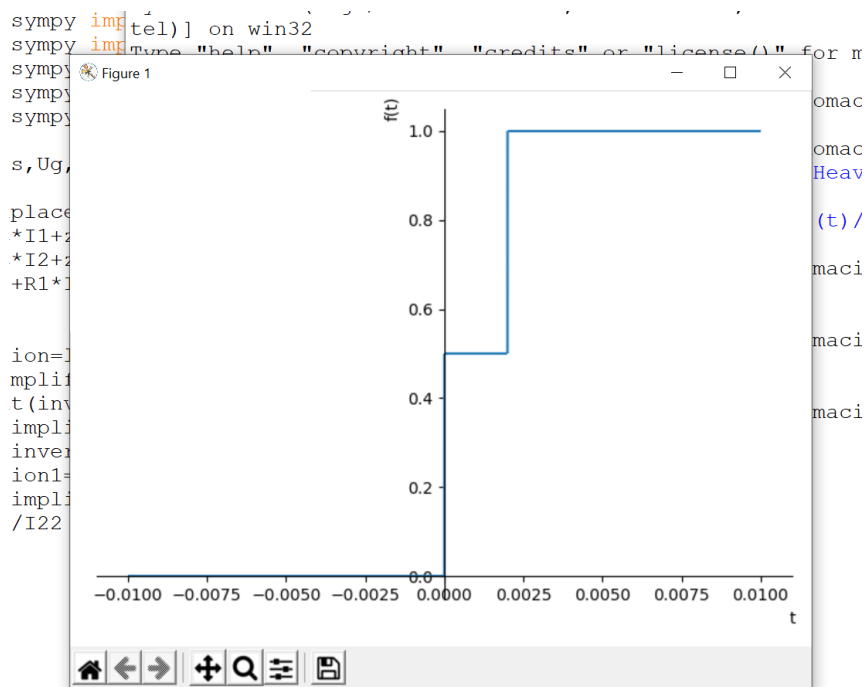
За приказивање графика функције одзива користи се одговарајућа библиотека коју укључујемо наредбом:

```
from sympy.plotting import plot.
```

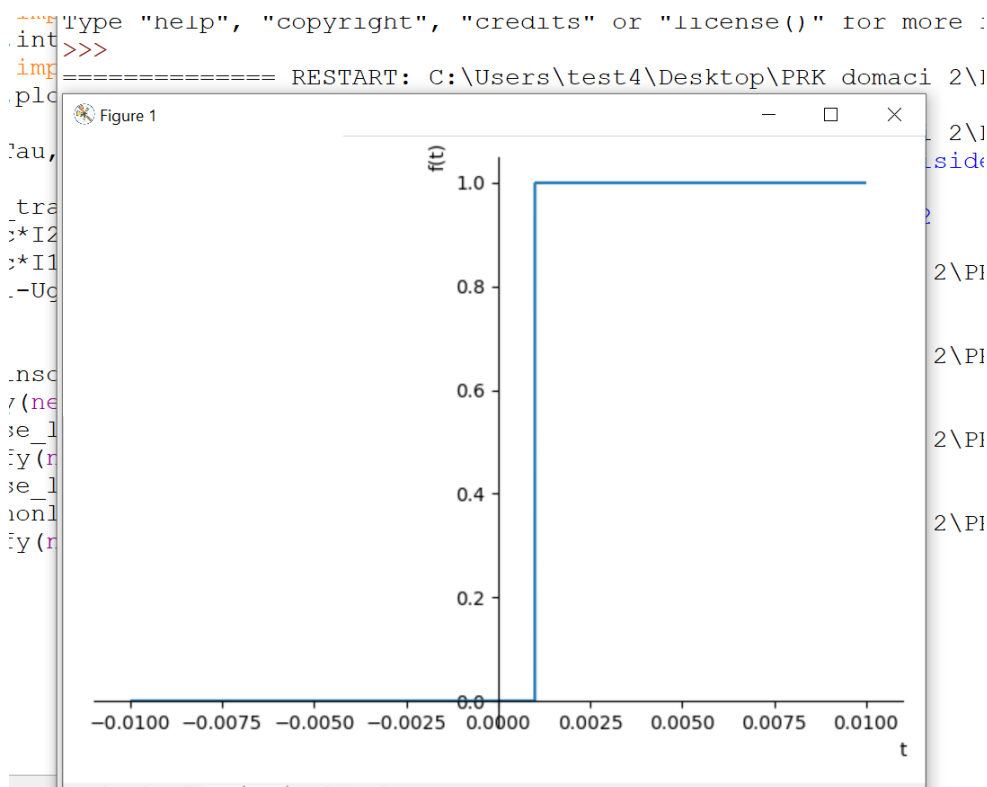
Како желимо да прикажемо график функције одзива нацртаћемо функцију U_t , што се ради наредбом:

```
plot(inverse_laplace_transform(Ut,s,t))
```

Након чега нам изађе следећи прозор



Слика 69: График функције улазног напона вода



Слика 70: График функције излазног напона вода