

TTI2I3 Pengolahan Sinyal Waktu Kontinyu

Bab 1. Sinyal Waktu Kontinyu

Sinyal Waktu Kontinyu

1. **Definisi Sinyal**
2. **Klasifikasi Sinyal**
 - 2.1 Sinyal Waktu Kontinyu dan Sinyal Waktu Diskrit
 - 2.2 Sinyal Periodik dan Tidak Periodik
 - 2.3 Sinyal Genap dan Sinyal Ganjil
 - 2.4 Sinyal Deterministik dan Sinyal Acak
 - 2.5 Sinyal Energy dan Sinyal Daya
3. **Sinyal Dasar Waktu Kontinyu**
 - 3.1 Sinyal Step Satuan
 - 3.2 Sinyal Impuls
 - 3.3 Sinyal Ramp
 - 3.4 Sinyal Exponensial
 - 3.5 Sinyal Sinusoidal
 - 3.6 Sinyal Sinusoidal Teredam Exponensial
4. **Operasi Dasar Sinyal - Terhadap Variabel Bebas**
 - 4.1 Pengskalaan Waktu
 - 4.2 Refleksi
 - 4.3 Pergeseran Waktu

Sinyal Waktu Kontinyu

5. Operasi Dasar Sinyal - Terhadap Variabel Tidak Bebas

- 5.1 Penskalaan Amplitudo
- 5.2 Penjumlahan & Pengurangan
- 5.3 Perkalian
- 5.4 Diferensiasi
- 5.5 Integrasi

1. Definisi Sinyal

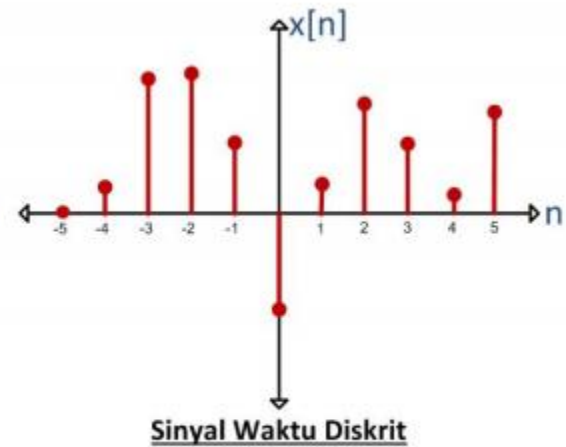
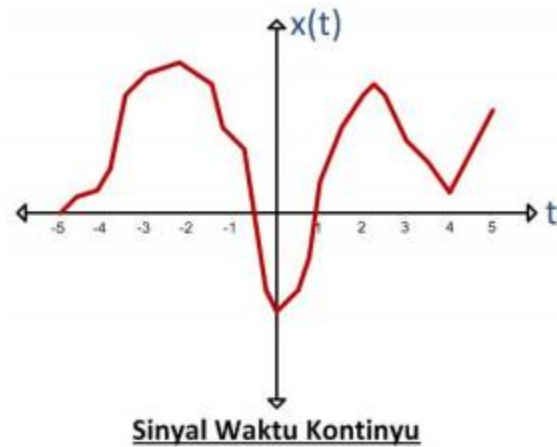
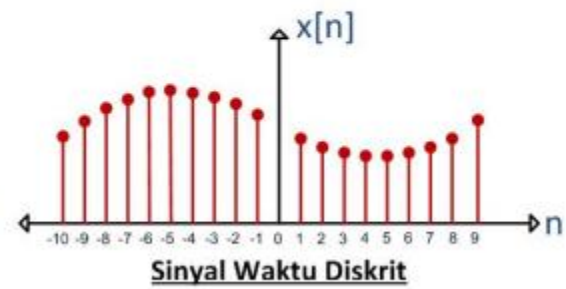
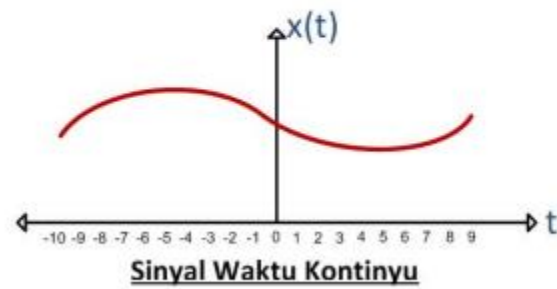
- ▶ Sinyal diwakili oleh fungsi bernilai nyata (riil) atau kompleks dari satu atau lebih Variabel bebas yang membawa informasi yang terkait dengan phenomena fisik ¹.
- ▶ Variabel bebas ini bisa satu dimensi atau multidimensi, kontinu maupun diskrit
- ▶ Bila fungsi tergantung kepada satu peubah (variabel) bebas, sinyal disebut **sinyal satu dimensi**, contoh sinyal suara.
- ▶ Bila fungsi tergantung kepada dua atau lebih peubah (variabel) bebas, sinyal disebut **sinyal multidimensi**, contoh sebuah gambar adalah sebuah sinyal dua dimensi.

1 [Alan V. Oppenheim, Signals, Systems & Inference]

2. Klasifikasi Sinyal

2.1. Sinyal Waktu Kontinu & Sinyal Waktu Diskrit

- ▶ Sinyal Waktu Kontinu terdefinisi untuk setiap nilai pada sumbu waktu, sedangkan Sinyal Waktu Diskrit terdefinisi hanya pada nilai waktu diskrit.
- ▶ Sumbu waktu untuk Sinyal Waktu Kontinu dituliskan dengan t , sedangkan untuk Diskrit dengan simbol n .
- ▶ Sehingga representasi Sinyal Waktu Kontinu dituliskan sebagai $x(t)$, dan untuk Sinyal Waktu Diskrit $x[n]$, tidak terdefinisi bila nilai n tidak bulat.
- ▶ Sebuah sinyal waktu diskrit $x[n]$ dapat diperoleh dari sinyal waktu kontinu $x(t)$ dengan cara mencuplik $x(t)$ pada dengan interval pencuplikan tertentu T_s .
- ▶ Pencuplikan terhadap $x(t)$ pada waktu $t = nT_s$ menghasilkan cuplikan dengan nilai $x[nT_s]$.



2.2. Sinyal Periodik & Sinyal Tidak Periodik

- Sinyal waktu kontinyu dinyatakan periodik jika dan hanya jika:

$$x(t + kT) = x(t) \text{ untuk } -\infty < t < \infty \quad (1)$$

dimana **k** adalah bilangan bulat dan **T** adalah periode sinyal.

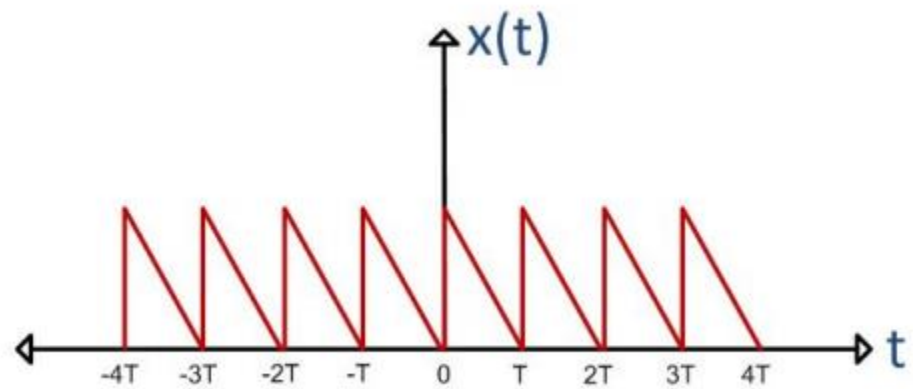
$$f = \frac{1}{T} (\text{Hz})$$

$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

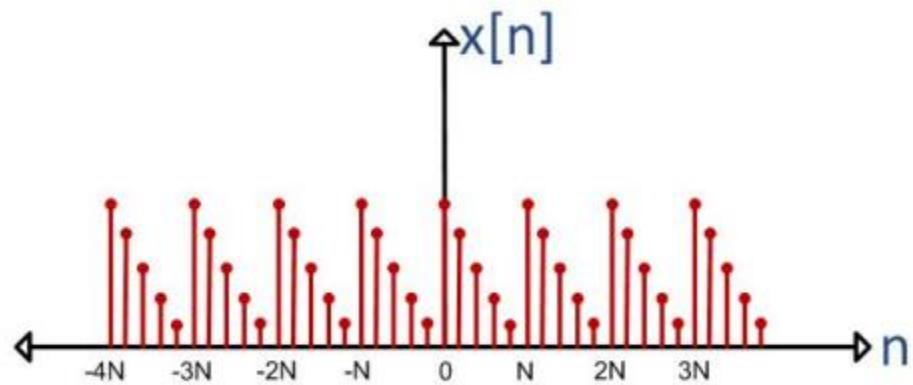
- Sinyal Waktu diskrit dikatakan periodik jika dan hanya jika:

$$x[n + kN] = x[n] \text{ untuk } -\infty < n < \infty \quad (2)$$

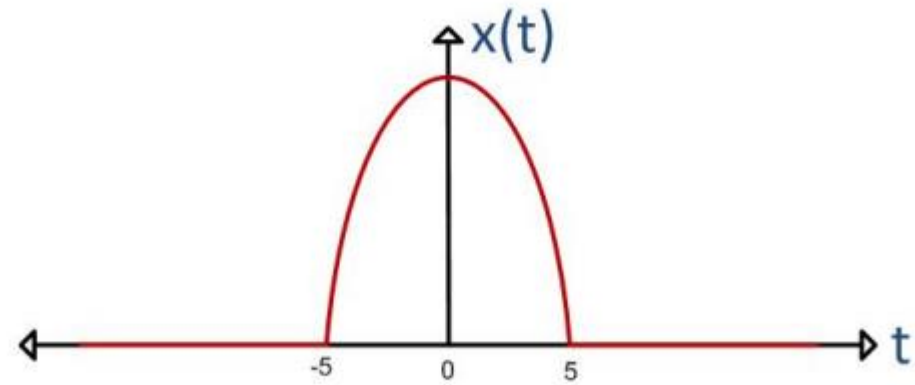
dimana **k** adalah bilangan bulat dan **N** adalah periode sinyal. Dimana $\Omega = \frac{2\pi}{N}$



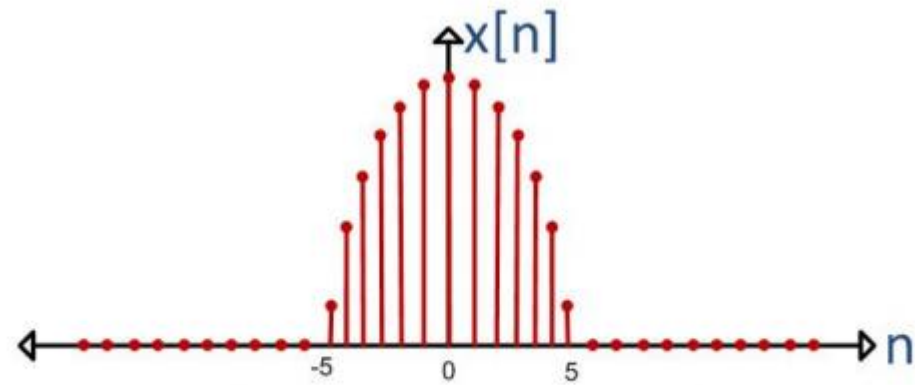
Sinyal Periodik Waktu Kontinyu



Sinyal Periodik Waktu Diskrit



Sinyal Aperiodik Waktu Kontinyu



Sinyal Aperiodik Waktu Diskrit

2.3. Sinyal Genap & Sinyal Ganjil

- Sinyal $x(t)$ atau $x[n]$ dinyatakan sinyal genap jika :

$$x(t) = x(-t) \text{ untuk } \forall t \quad (3)$$

$$x[n] = x[-n] \text{ untuk } \forall n \quad (4)$$

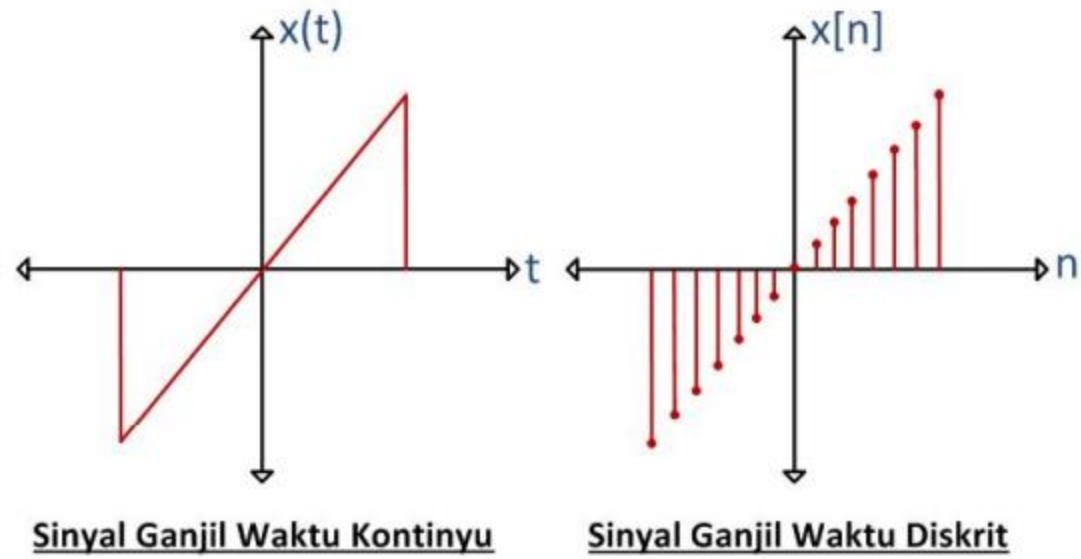
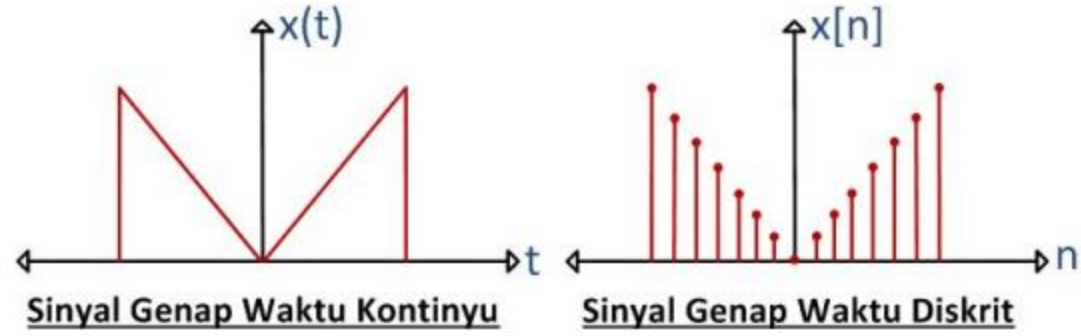
Jadi, **Sinyal genap membentuk simetri dengan waktu balikkannya.**

- Sinyal $x(t)$ atau $x[n]$ dinyatakan sinyal ganjil jika :

$$x(-t) = -x(t) \text{ untuk } \forall t \quad (5)$$

$$x[-n] = -x[n] \text{ untuk } \forall n \quad (6)$$

Jadi, **Sinyal ganjil membentuk anti-simteri dengan waktu balikkannya.**



Dekomposisi Sinyal

- ▶ Jika $x(t)$ adalah sinyal sembarang yang akan didekomposisi:

$$x(t) = x_{\text{genap}}(t) + x_{\text{ganjil}}(t) \quad (7)$$

Maka:

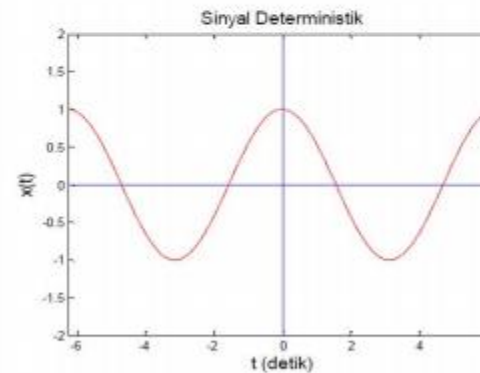
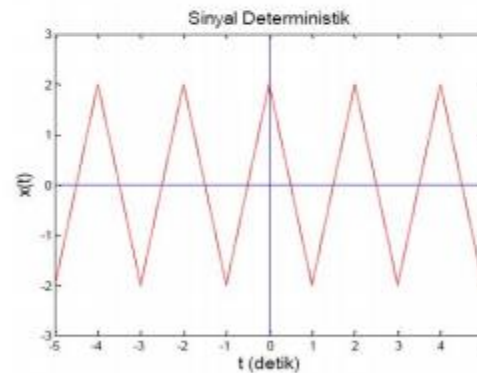
$$x_{\text{genap}}(t) = \frac{1}{2} \{x(t) + x(-t)\} \quad (8)$$

$$x_{\text{ganjil}}(t) = \frac{1}{2} \{x(t) - x(-t)\} \quad (9)$$

- ▶ Contoh: $x(t) = e^{-2t}\cos(t)$, maka
 $x(-t) = e^{2t}\cos(-t) = e^{2t}\cos(t)$
 $x_{\text{genap}}(t) = \frac{1}{2} [e^{-2t}\cos(t) + e^{2t}\cos(t)] = \cosh(2t) \cos(t)$
 $x_{\text{ganjil}}(t) = \frac{1}{2} [e^{-2t}\cos(t) - e^{2t}\cos(t)] = -\sinh(2t) \cos(t)$

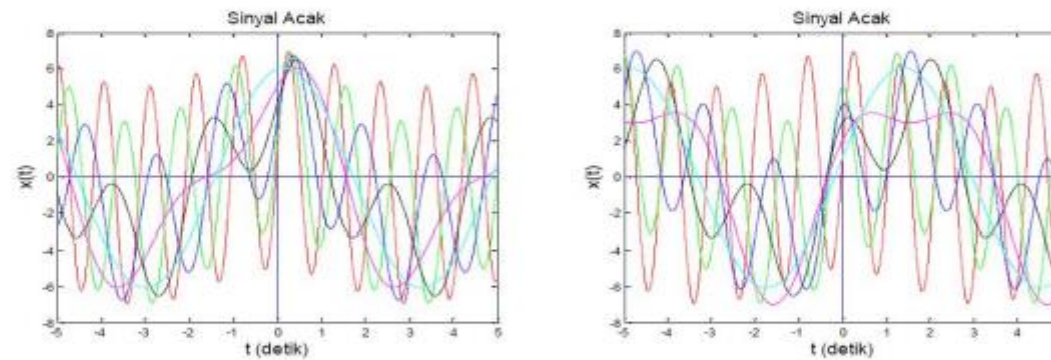
2.4. Sinyal Deterministik & Sinyal Acak

- Sinyal deterministik adalah sinyal yang keseluruhan nilainya dapat ditentukan dengan suatu persamaan matematis. Sinyal deterministik adalah sinyal yang pada setiap saat nilainya dapat ditentukan.



Sinyal Deterministik ²

- Sinyal acak jika nilai yang akan datang dari suatu sinyal tidak dapat ditentukan secara pasti. Contoh: Sinyal noise tegangan dalam penguat



Sinyal Acak ³

2.5. Sinyal Energi & Sinyal Daya

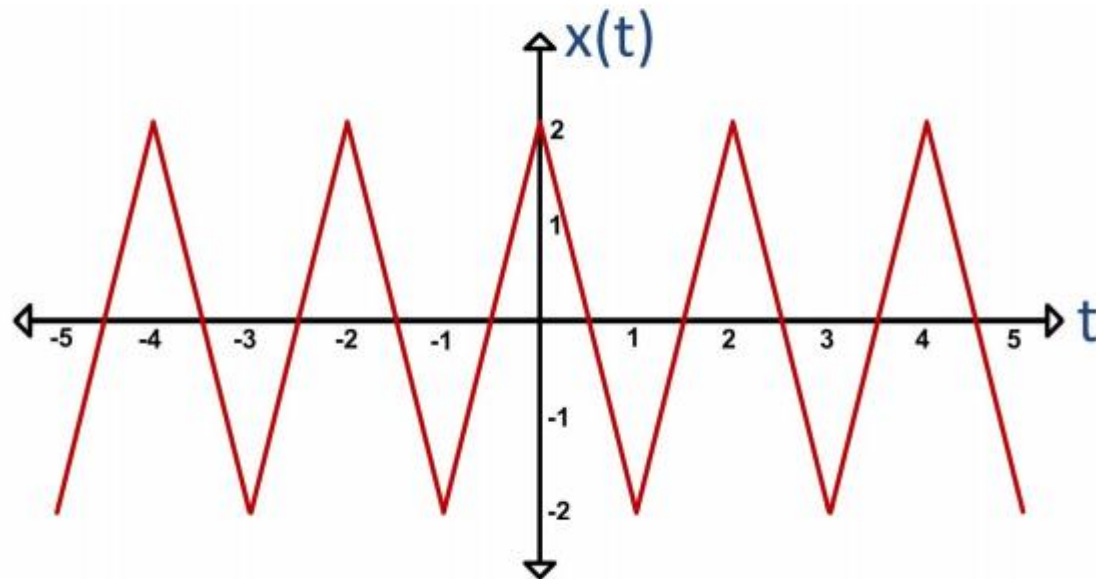
- ▶ Sinyal Energi adalah sinyal yang mempunyai energi terbatas, secara matematis $0 < E < \infty$. Energi sinyal $x(t)$ dapat dicari dengan:

$$E = \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt \quad (\text{Joules}) \quad (10)$$

- ▶ Sinyal Daya adalah sinyal yang mempunyai daya terbatas, secara matematis $0 < P < \infty$. Daya sinyal rata-rata sebuah sinyal periodik $x(t)$ dapat dicari dengan:

$$P = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} |x(t)|^2 dt \quad (\text{Watts}) \quad (11)$$

Contoh 1: Tentukan Daya sinyal $x(t)$ berikut:



Jawab:

Diketahui Periode sinyal adalah sebesar $T = 2$, dan dengan persamaan garis melalui dua titik diperoleh persamaan sinyal $x(t)$ adalah:

$$x(t) = \begin{cases} 4t + 2, & \text{untuk } -1 \leq t < 0 \\ -4t + 2, & \text{untuk } 0 \leq t < 1 \end{cases}$$

Maka daya rata-rata sinyal adalah:

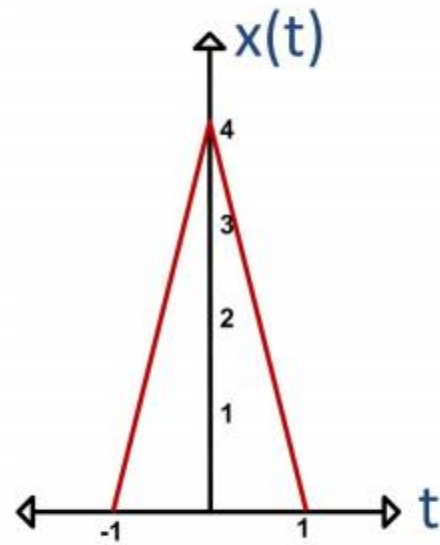
$$P = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} |x(t)|^2 dt = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 |x(t)|^2 dt$$

$$P = \frac{1}{2} \int_{-1}^0 (4t + 2)^2 dt + \frac{1}{2} \int_0^1 (-4t + 2)^2 dt$$

$$P = \frac{1}{2} \int_{-1}^0 (16t^2 + 16t + 4) dt + \frac{1}{2} \int_0^1 (16t^2 - 16t + 4) dt$$

$$P = \frac{4}{3} \text{ Watts}$$

Contoh 2: Tentukan Energi sinyal $x(t)$ berikut:



Jawab:

Dengan persamaan garis melalui dua titik diperoleh persamaan sinyal $\mathbf{x(t)}$ adalah:

$$\mathbf{x(t)} = \begin{cases} 4t + 4, & \text{untuk } -1 \leq t < 0 \\ -4t + 4, & \text{untuk } 0 \leq t < 1 \end{cases}$$

Maka Energi sinyal adalah:

$$\mathbf{E} = \int_{-\infty}^{\infty} |\mathbf{x(t)}|^2 dt = \int_{-1}^1 |\mathbf{x(t)}|^2 dt$$

$$\mathbf{E} = \int_{-1}^0 (4t + 4)^2 dt + \int_0^1 (-4t + 4)^2 dt$$

$$\mathbf{P} = \int_{-1}^0 (16t^2 + 32t + 16) dt + \int_0^1 (16t^2 - 32t + 16) dt$$

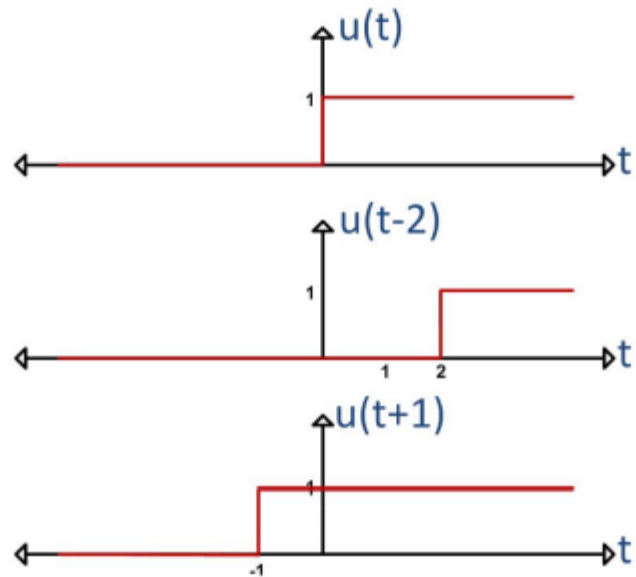
$$\mathbf{P} = \frac{32}{3} \quad \text{Joules}$$

3. Sinyal Dasar

3.1. Sinyal Step Satuan

Fungsi step satuan, dinotasikan dengan $u(t)$, dikenal juga sebagai fungsi satuan "**Heaviside**", didefinisikan dengan:

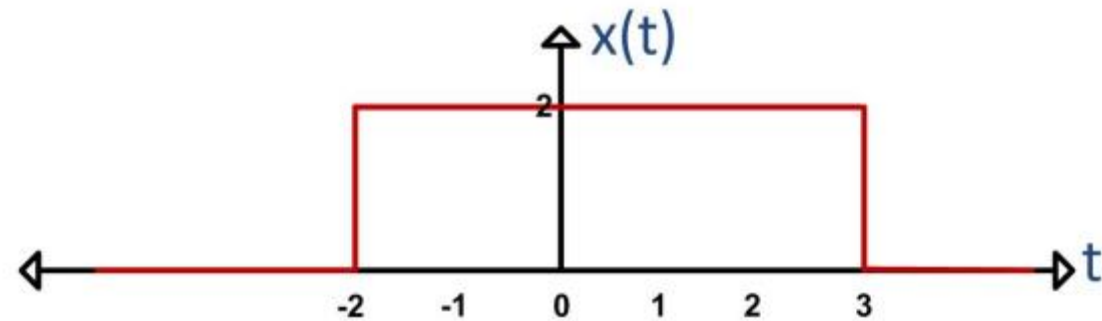
$$u(t) = \begin{cases} 1, & \text{untuk } t > 0 \\ 0, & \text{untuk } t < 0 \end{cases} \quad (12)$$



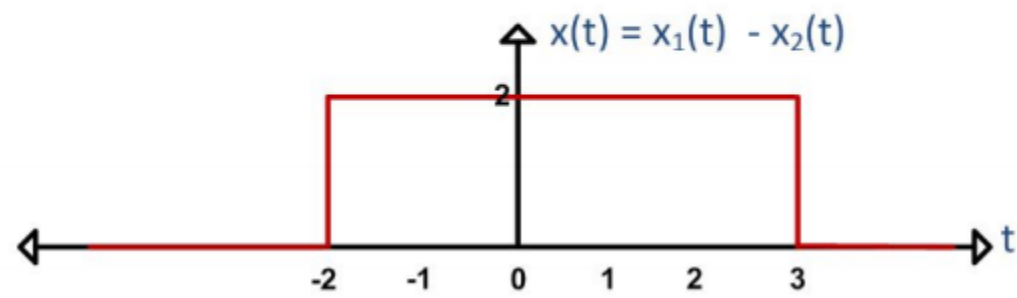
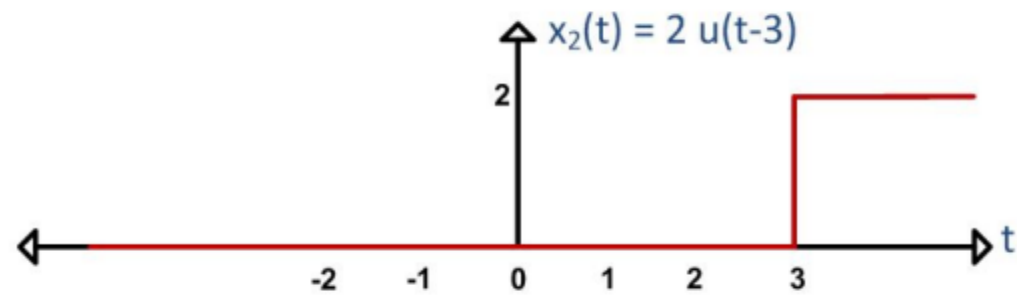
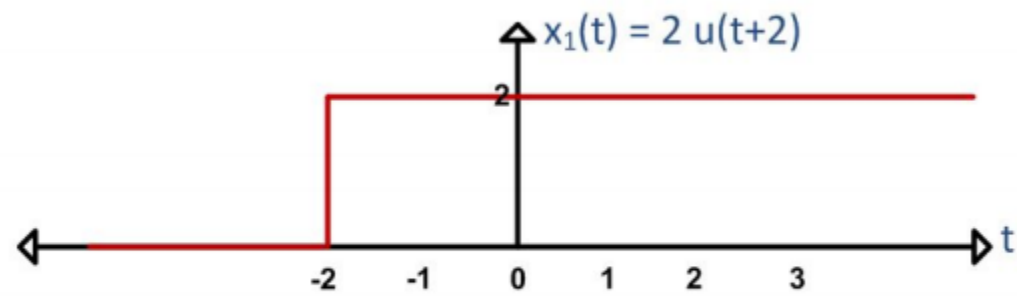
Contoh 3: Diketahui:

$$x(t) = \begin{cases} 0, & \text{untuk } -\infty < t < -2 \\ 2, & \text{untuk } -2 < t < 3 \\ 0, & \text{untuk } 3 < t < \infty \end{cases}$$

Digambarkan menjadi:



Terlihat bahwa sinyal $x(t) = 2 u(t + 2) - 2 u(t - 3)$



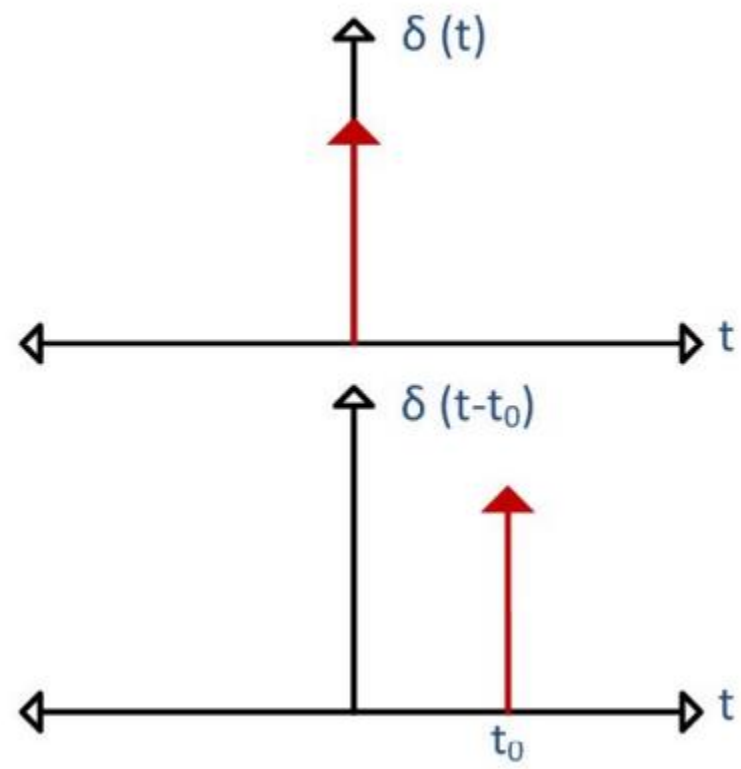
3.2. Sinyal Impuls Satuan

Fungsi impuls satuan, dinotasikan dengan $\delta(\mathbf{t})$, dikenal juga sebagai fungsi satuan “**Dirac Delta**”, didefinisikan dengan:

$$\delta(\mathbf{t}) = \begin{cases} 0, & \text{untuk } t \neq 0 \\ \infty, & \text{untuk } t = 0 \end{cases} \quad (13)$$

Sifat-sifat sinyal “**Dirac Delta**”:

- ▶ $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(\mathbf{t}) = \mathbf{1}$
- ▶ $\delta(\mathbf{at}) = \frac{1}{|a|} \delta(\mathbf{t})$
- ▶ $\delta(-\mathbf{t}) = \delta(\mathbf{t})$



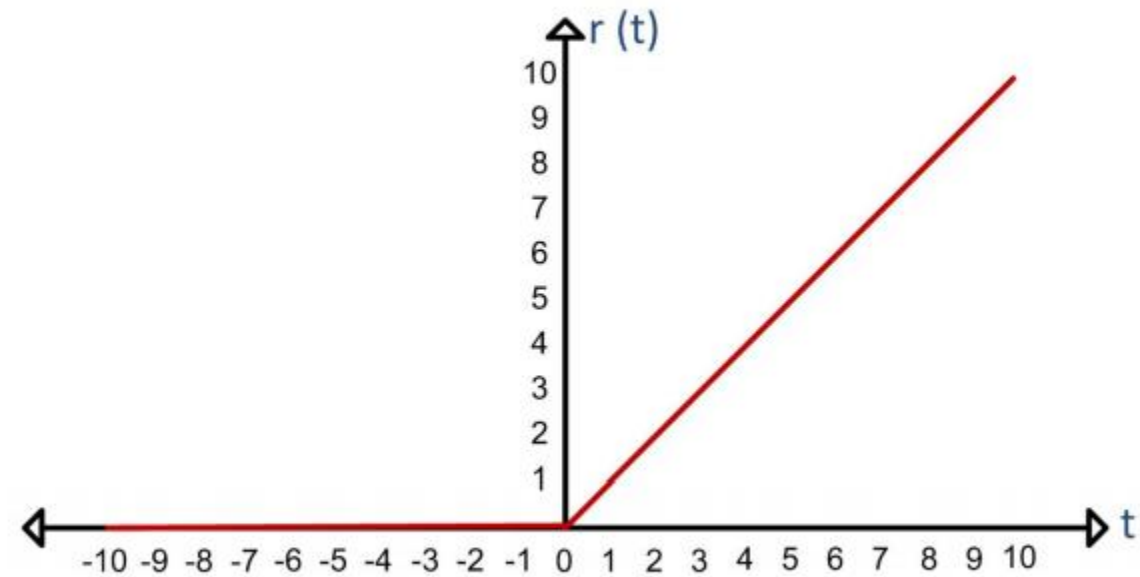
3.3. Sinyal Ramp

Fungsi ramp didefinisikan dengan persamaan:

$$r(t) = \begin{cases} t, & \text{untuk } t \geq 0 \\ 0, & \text{untuk } t < 0 \end{cases} \quad (14)$$

atau:

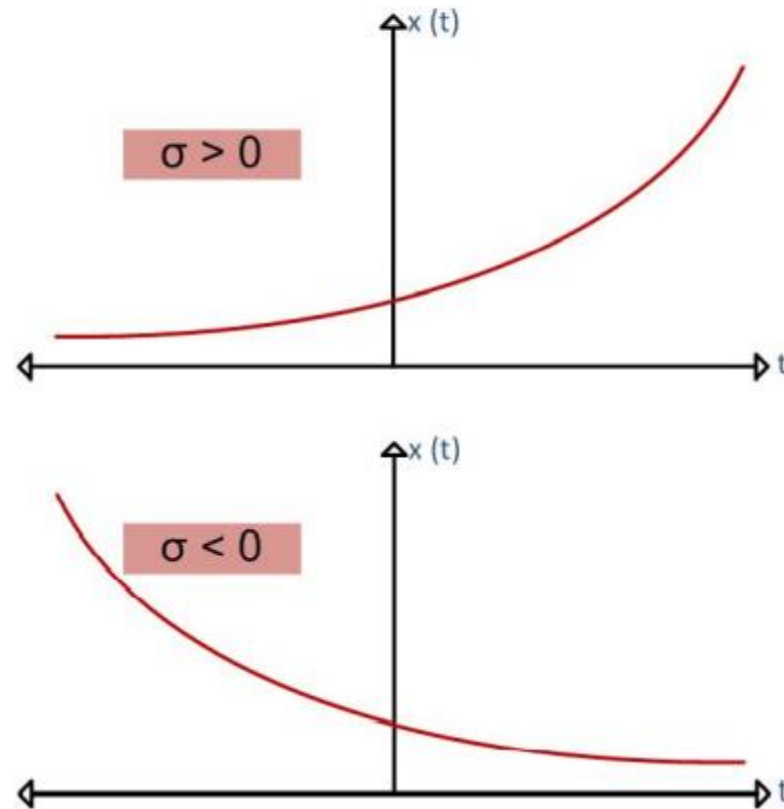
$$r(t) = t u(t) \quad (15)$$



3.4. Sinyal Exponensial

Fungsi Exponensial didefinisikan dengan persamaan:

$$x(t) = e^{\sigma t} \quad (16)$$



3.5. Sinyal Sinusoidal

Fungsi Sinusoidal didefinisikan dengan persamaan:

$$x(t) = A \cos(\Omega_0 t + \theta) \quad (17)$$

atau:

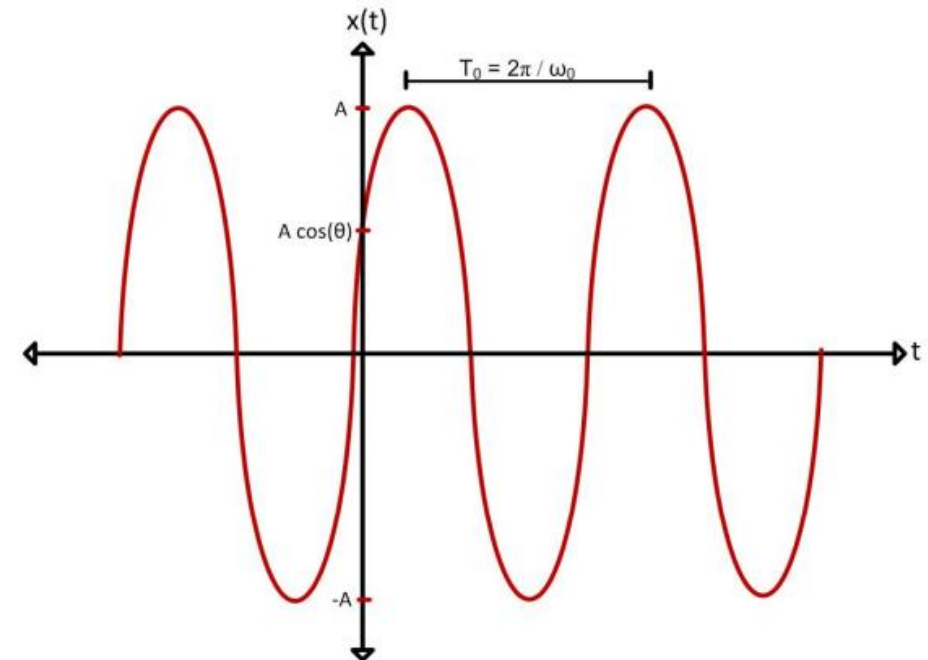
$$x(t) = A \sin(\Omega_0 t + \theta) \quad (18)$$

Dimana:

A = Amplitudo

Ω_0 = Frekuensi Radian, dengan besar **$\Omega_0 = 2\pi f_0$**

θ = Sudut Fasa



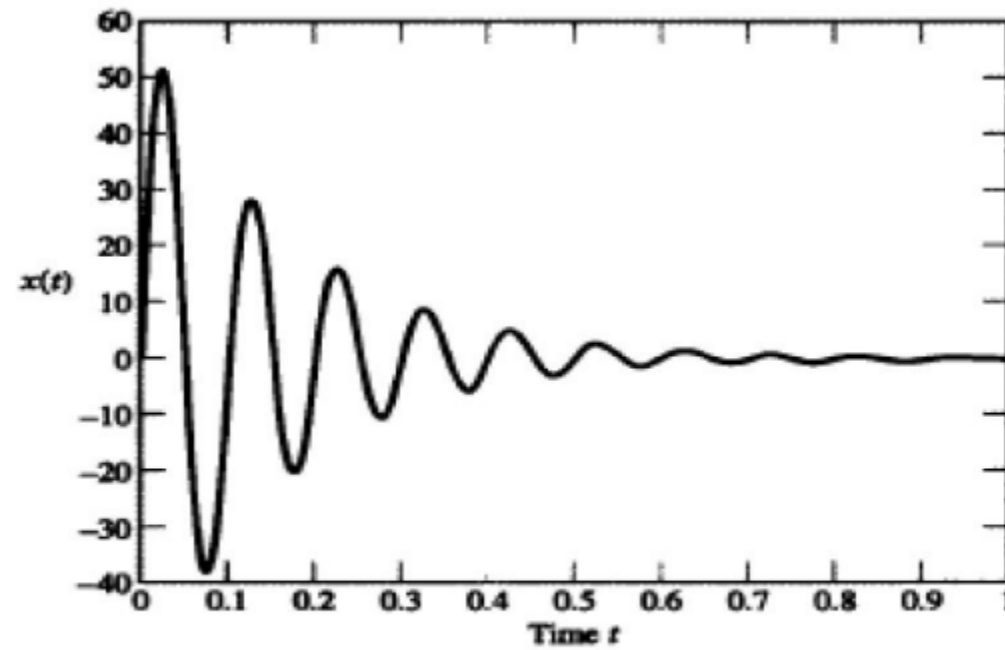
3.6. Sinyal Sinusoidal Teredam Exponential

Fungsi Sinusoidal teredam Exponential didefinisikan dengan persamaan:

$$x(t) = A e^{-\alpha t} \sin(\Omega t + \phi) \quad (19)$$

Contoh:

$$x(t) = 60 e^{-6t} \sin(\Omega t)$$



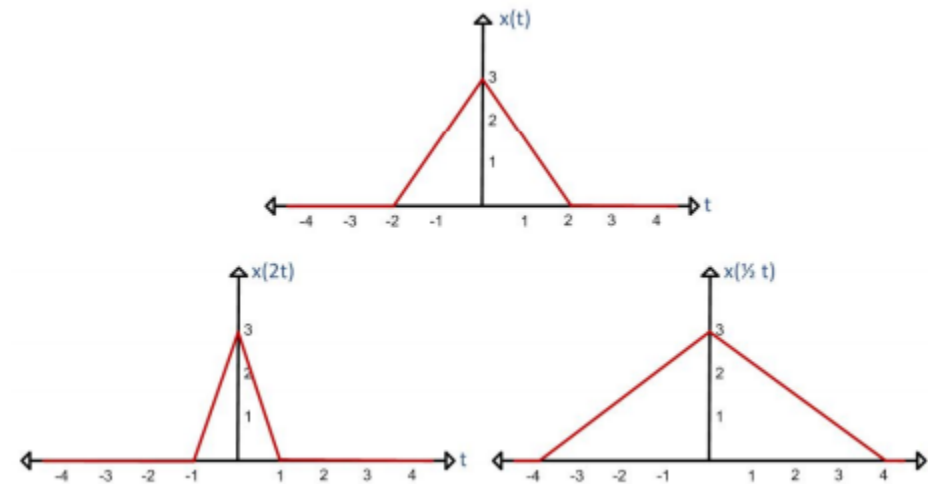
Sinyal Sinusoidal Teredam Exponential
 $x(t) = 60 e^{-6t} \sin(\Omega t)$, diambil dari ⁴.

4. Operasi Dasar - Terhadap Variabel Bebas

4.1. Pengskalaan Waktu

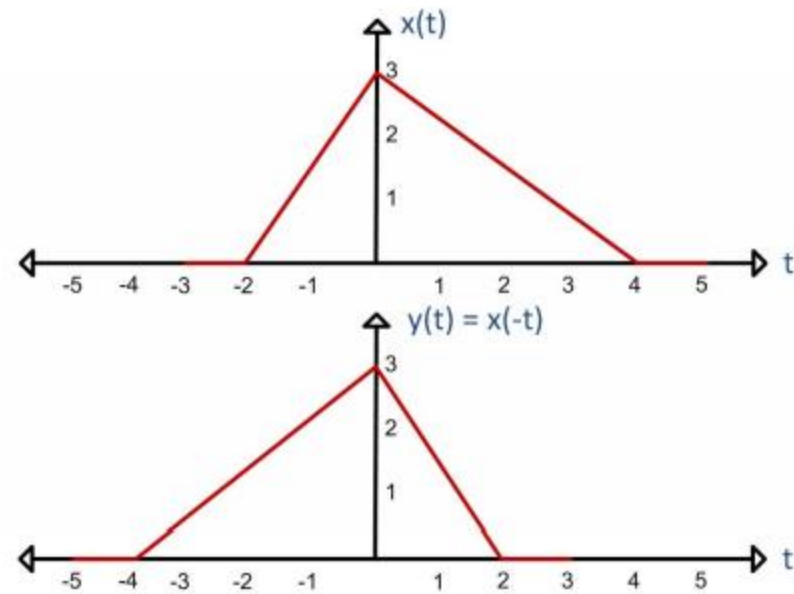
Pengskalaan Waktu dinotasikan sebagai $y(t) = x(at)$.

- ▶ Bila $a > 1$, maka sinyal $y(t)$ adalah sinyal $x(t)$ **ter-kompresi**.
- ▶ Bila $0 < a < 1$, maka sinyal $y(t)$ adalah sinyal $x(t)$ **ter-ekspansi**.



4.2. Refleksi

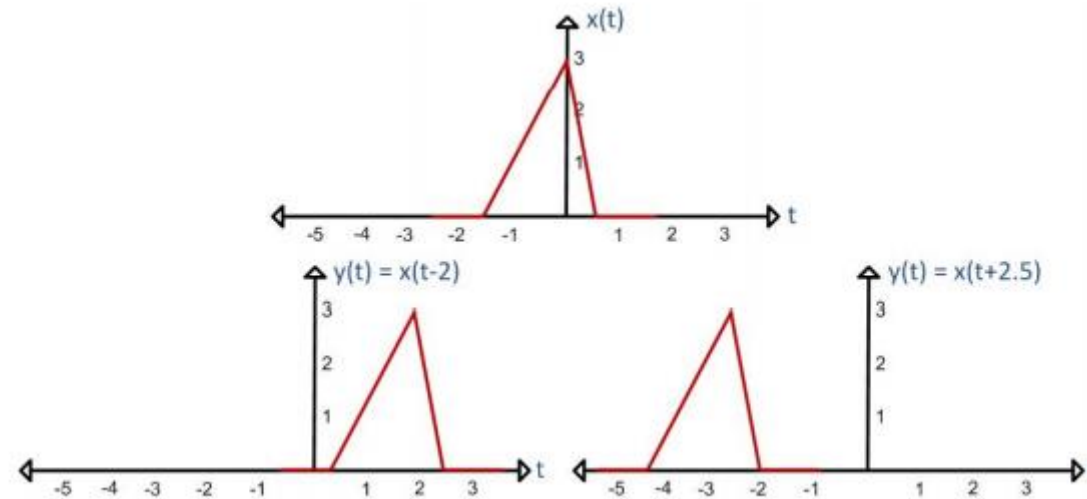
Refleksi dinotasikan sebagai $y(t) = x(-t)$.



4.3. Pergeseran Waktu

Refleksi dinotasikan sebagai $y(t) = x(t - t_0)$.

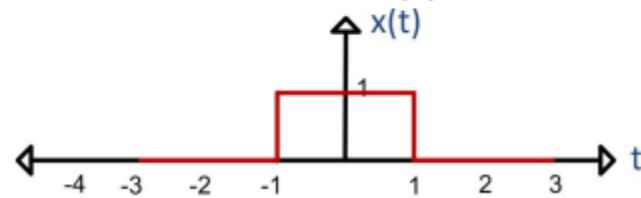
- ▶ Bila $t_0 > 0$, sinyal $y(t)$ ialah pergeseran sinyal $x(t)$ kearah **kanan**.
- ▶ Bila $t_0 < 0$, sinyal $y(t)$ ialah pergeseran sinyal $x(t)$ kearah **kiri**.



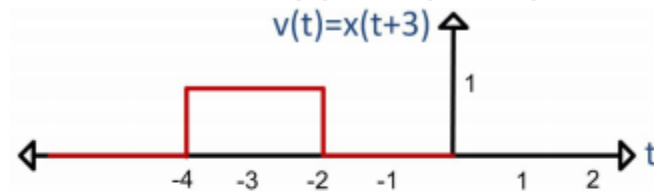
Contoh: Diketahui $x(t) = u(t + 1) - u(t - 1)$, gambarkan sinyal $y(t) = x(2t + 3)$!

Jawab:

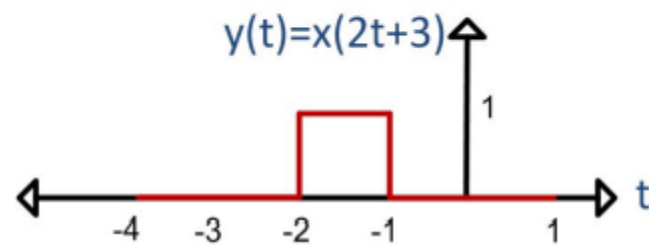
- Langkah 1: Gambarkan sinyal $x(t)$



- Langkah 2: Gambarkan $v(t) = x(t + 3)$



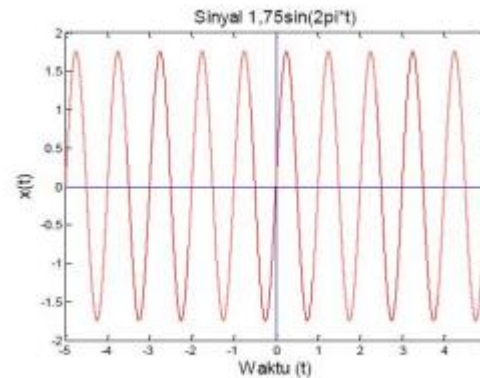
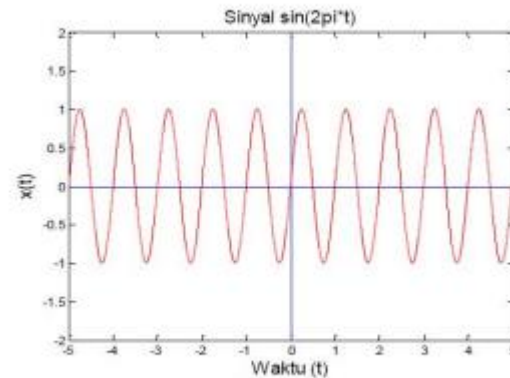
- Langkah 3: Gambarkan $y(t) = x(2t + 3)$



5. Operasi Dasar - Terhadap Variabel Tidak Bebas

5.1. Pengskalaan Amplitudo

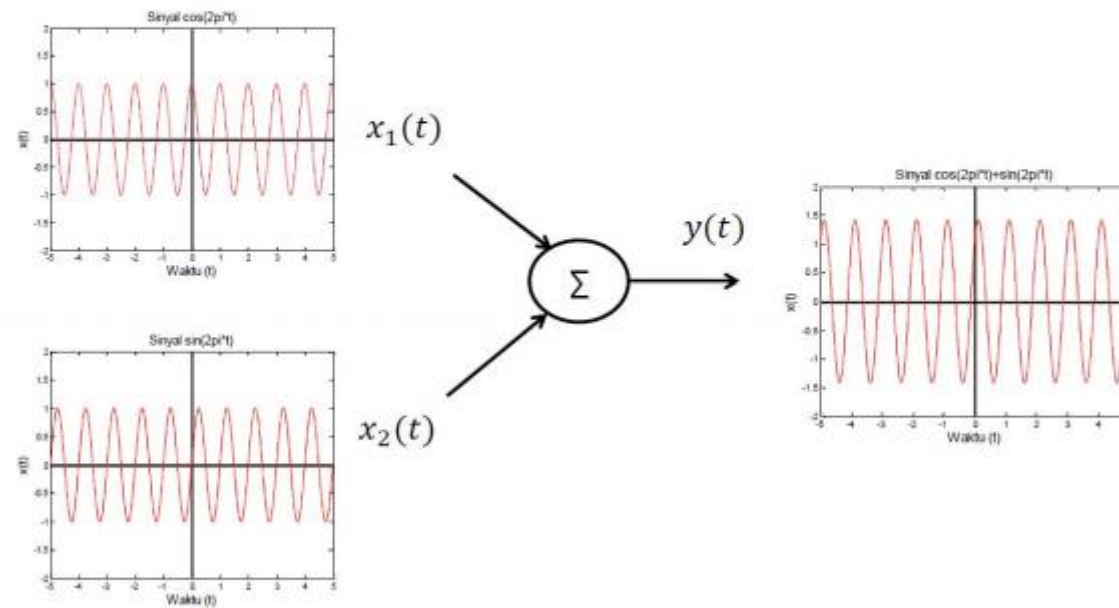
Pengskalaan Amplitudo dinotasikan sebagai $y(t) = c x(t)$.



Pengskalaan Sinyal Sinusoidal ⁵

5.2. Penjumlahan & Pengurangan

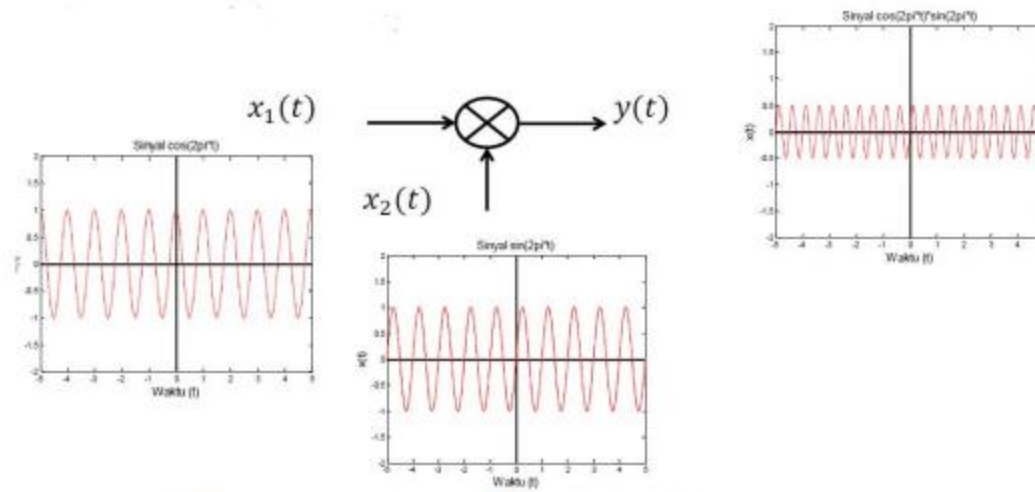
Penjumlahan sebagai $y(t) = x_1(t) + x_2(t)$.



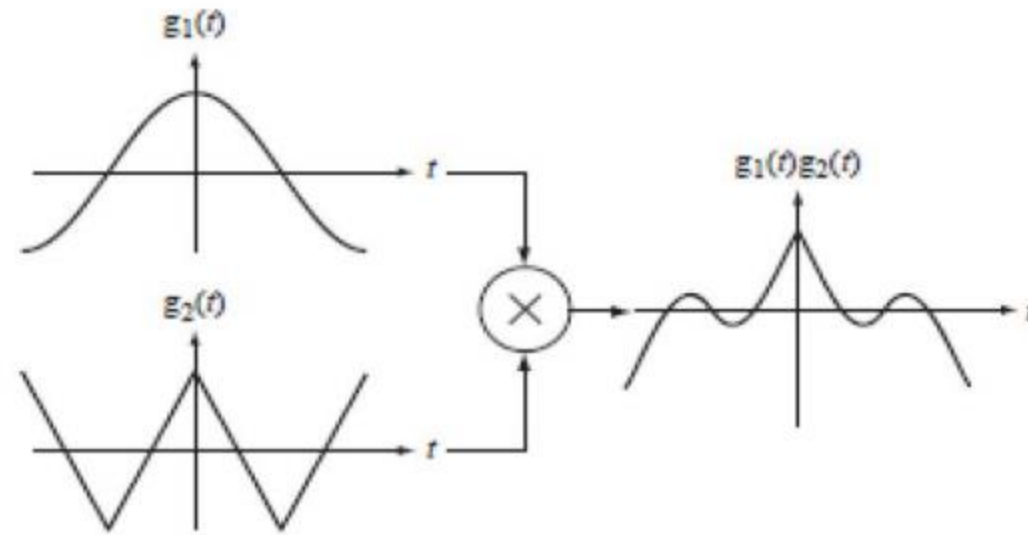
Penjumlahan Sinyal Sinusoidal ⁶

5.3. Perkalian

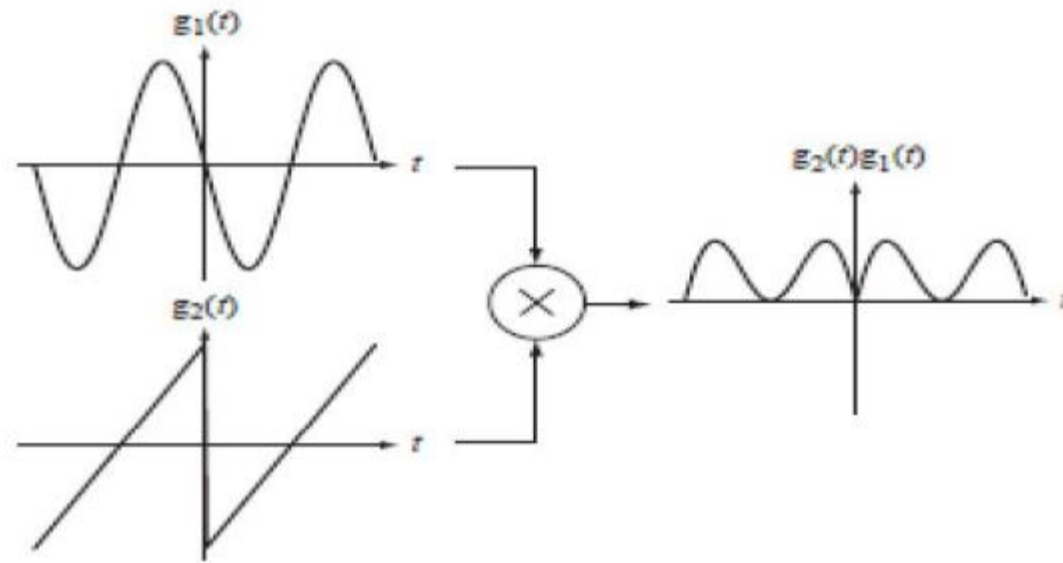
Penjumlahan sebagai $y(t) = x_1(t) \cdot x_2(t)$.



Perkalian Sinyal Sinusoidal ⁷



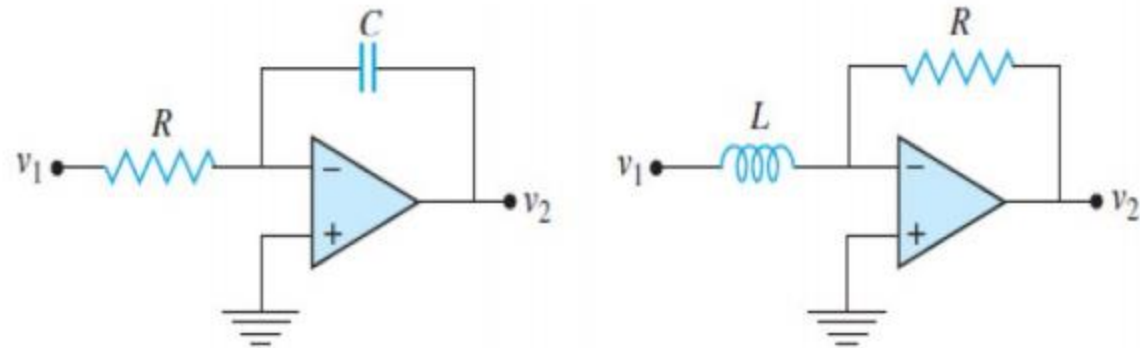
Perkalian Dua Sinyal Genap ⁸



Perkalian Dua Sinyal Ganjil ⁹

5.4. Integrasi

Integrasi dituliskan sebagai $y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$.

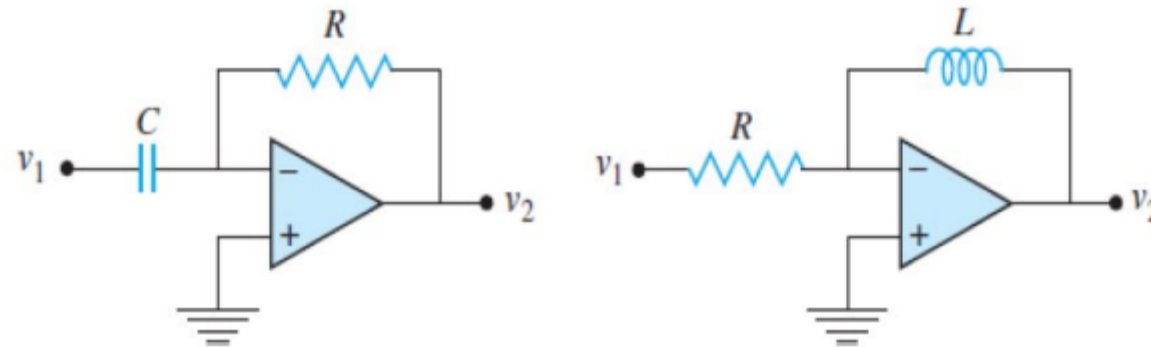
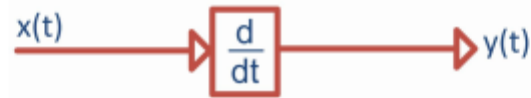


$$v_2(t) = -\frac{1}{RC} \int_{-\infty}^t v_1(\tau) d\tau \quad (20)$$

$$v_2(t) = -\frac{R}{L} \int_{-\infty}^t v_1(\tau) d\tau \quad (21)$$

5.5. Diferensiasi



Diferensiasi dituliskan sebagai $y(t) = \frac{d}{dt}x(t)$.



$$v_2(t) = -RC \frac{d}{dt} v_1(t) \quad (22)$$

$$v_2(t) = -\frac{L}{R} \frac{d}{dt} v_1(t) \quad (23)$$

References

-  Alan V. Oppenheim & George C. Vergheseu , "**Signals, Systems & Inference**", Pearson Education, Inc.
-  Dr. Suhartono Tjondronegoro, "**Slide Pembelajaran Pengolahan Sinyal Waktu Kontinyu.**"