

# سؤال 1

در صورت سؤال گفته شده است که  $h(t)$  حقیقی است، پس طبق خواص تبدیل لاپلاس می توانیم نتیجه بگیریم که:

$$H(s) = \overline{H(\bar{s})}$$

و این یعنی که صفرها و قطب ها نسبت به محور اقی تقارن دارند.

طبق گزاره اول:  $x(t) = e^{st} \rightarrow \boxed{h(t)} \rightarrow y(t) = H(s)e^{st}$

$$\rightarrow \boxed{H(1) = 1}$$

در گزاره دوم گفته شده که  $s = j\omega$  یک قطب است، در نتیجه طبق تقارن که بالاتر به آن اشاره شد متوجه می شویم که قطب دیگری هم در  $\boxed{s = -j\omega}$  است.

در گزاره دوم گفته شده کلاً سه قطب داریم پس قطب دیگر حتماً یک عدد حقیقی است.

طبق گزاره چهارم می شود نتیجه گرفت که:

(تابع تبدیل سیستم فیدبک دار را با  $H(s)$  نشان می دهیم)

$$u(t) = \int_{-\infty}^t h(t) dt$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} H'(s) = 1 \rightarrow \int_{-\infty}^{+\infty} h'(t) dt = 1$$

$$H'(s) = \frac{H(s)}{1+H(s)} \rightarrow \lim_{s \rightarrow 0} \frac{H(s)}{1+H(s)} = 1$$

پس قطب های مادر  $-j\omega$ ,  $j\omega$ , و قرار دارند.

ادامه سؤال (1)

پس می توانیم تابع تبدیل را به این صورت نشان دهیم:

$$H(s) = \frac{a}{(s^2+1)s}$$

طبق شرط اول  $\rightarrow H(1) = 1 \rightarrow \frac{a}{2 \times 1} = 1 \rightarrow \boxed{a=2}$

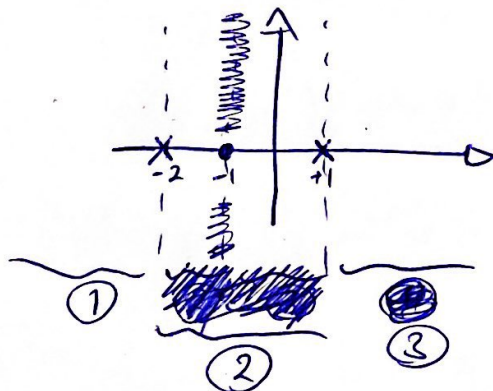
$\rightarrow \boxed{H(s) = \frac{2}{(s^2+1)s}}$

سؤال (2)

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s-1}{s+1}$$

الف)

$$Y(s) = \frac{1}{s+2}, \text{ Roc: } \text{Re}\{s\} > -2 \rightarrow X(s) = \frac{s+1}{(s-1)(s+2)}$$



نمودار صفر و قطب های  $X(s)$  را رسم می کنیم:

دید می شود که سه ناحیه برای  $\text{Roc } X(s)$  امکان پذیر است، اما از آنجایی که  $\text{Roc } Y(s)$  برابرند با  $\text{Re}\{s\} > -2$  باید  $X(s)$  باید این بازه را شامل شود پس حالت ① خفای خود را در بر ناحیه هلالی در حالت زیر را داریم:

(I):  $\boxed{\text{Roc} = \text{Re}\{s\} > 1}$

(II):  $\boxed{\text{Roc} = \text{Re}\{s\} < -2}$

(2)

ادا - سوال (2)

۴۱ ابتدا کسر  $X(s)$  را تجزیه می‌کنیم:

$$X(s) = \frac{s+1}{(s-1)(s+2)} = \left(\frac{2}{3} \times \frac{1}{s-1}\right) + \left(\frac{1}{3} \times \frac{1}{s+2}\right)$$

if (I) : 
$$x(t) = \frac{2}{3} e^t u(t) + \frac{1}{3} e^{-2t} u(t)$$

if (II) :  $x(t) = -\frac{2}{3}e^t u(-t) + \frac{1}{3}e^{-2t} u(t)$

(b) جتنی را بچہ ای کہ دادہ شدہ است یعنی  $(t, x)$  اشتراک پذیر است، این معنی کہ

تبدیلی فوری آن موجود دارد و محور صف باید در ROC آن باشد پس حالت (II)

قابل قبول است و :  $x(t) = -\frac{2}{3}e^t u(-t) + \frac{1}{3}e^{-2t} u(t)$

(c) این سیستم در برابر ورودی  $x(t)$  خروجی  $y(t)$  به ما میدهد و پس تابع تبدیلی آن بدین صورت می باشد:

$$H(s) = \frac{X(s)}{Y(s)} = \frac{s+1}{s-1}$$

نقطه قطب، صفر

چون گفته شده است که سیستم پایدار است پس :  $\frac{ROC = Re\{s\} < -1}{(*)}$

$$M(s) = \frac{s+1}{s-1} = 1 + \frac{2}{s-1} \xrightarrow{(*)} \boxed{h(t) = \delta(t) - 2e^{-t}u(-t)}$$

(3)



همچنین میدانیم که ROC،  $Y(s)$  به صورت  $2 - \text{Re}\{s\}$  است.

پس می‌توان گفت که  $X(s) = Y(s)H(s)$  حائل باید بازه  $2 - \text{Re}\{s\}$  را شامل شود

و این به ما نتیجه می‌دهد که ناحیه هکرای  $X(s)$  همان حالت (II) می‌باشد پس:

$$x(t) = -\frac{2}{3}e^t u(-t) + \frac{1}{3}e^{-2t} u(t)$$

حال نکته شده است که باید هم درستی این جواب را از طریق کانولوشن مستقیم بررسی کنیم.

$$x(t) = h(t) * y(t) = ( \delta(t) - 2e^{-t} u(t) ) * ( e^{-2t} u(t) )$$

$$= ( \delta(t) * e^{-2t} u(t) ) - 2 ( e^{-t} u(t) * e^{-2t} u(t) )$$

$$= e^{-2t} u(t) - 2 \underbrace{\int_0^\infty e^{-2\tau} e^{t-\tau} u(\tau-t) d\tau}_{(III)}$$

$$\text{if } t > 0 : \text{III} = e^t \int_t^\infty e^{-3\tau} d\tau = +\frac{1}{3}e^{-2t}$$

$$\text{if } t < 0 : \text{III} = e^t \int_0^\infty e^{-3\tau} d\tau = +\frac{1}{3}e^t$$

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

$$= \boxed{-\frac{2}{3}e^t u(-t) + \frac{1}{3}e^{-2t} u(t)}$$

لی‌همان جواب قبلی بدست آمد.

مسئله (3)

(a)

$$\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 11 \frac{dy(t)}{dt} + 24 y(t) = 5 \frac{dx(t)}{dt} + 3x(t)$$

$$\rightarrow H(s) = \frac{5s + 3}{s^2 + 11s + 24} = \frac{5s + 3}{(s+8)(s+3)}$$

تجزیه کسرها

$$\rightarrow H(s) = \left( -\frac{12}{5} \times \frac{1}{s+3} \right) + \left( \frac{37}{5} \times \frac{1}{s+8} \right)$$

چون گفته شده است که در حالت initial rest هستند پس در واقع دست راستی هستند و از آنجایی که  $H(s)$  در قطبهای  $-3$  و  $-8$  دارای شدت است

که :

$$ROC: \boxed{\text{Re}\{s\} > -3}$$

$$\xrightarrow{\text{Re}\{s\} > -3} h(t) = -\frac{12}{5} e^{-3t} u(t) + \frac{37}{5} e^{-8t} u(t)$$

(b)

$$\frac{d^4 y(t)}{dt^4} + 4 \frac{d^2 y(t)}{dt^2} = 3 \frac{dx(t)}{dt} + 2x(t)$$

$$\rightarrow H(s) = \frac{3s + 2}{s^4 + 4s^2} = \frac{3s + 2}{s(s^3 + 4)} = \frac{1}{2s} + \frac{6 - s^2}{2(s^3 + 4)}$$

$$= \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3 + 4} - \frac{s^2}{2(s^3 + 4)} = \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3 + 4} - \frac{1}{2} \left( \frac{s^2}{s^3 + 4} \right)$$

$$= \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3 + 4} - \frac{s^2}{2(s^3 + 4)} = \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3 + 4} - \frac{1}{2} \left( \frac{s^2}{s^3 + 4} \right)$$

(5)

ادامه سؤال 3 قسمت (ب)

$$H(s) = \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3+4} - \frac{s^2}{2(s^3+4)}$$

چون initial rest است پس سیگنال است راستی باشد و با توجه به اینکه قطب های ما در 3

$$s = 0$$

$$s = -2^{\frac{2}{3}} = -1.59$$

$$s = -(-2)^{\frac{2}{3}} = 0.79 - 1.37j$$

$$s = (-1)^{\frac{1}{3}} 2^{\frac{2}{3}} = 0.79 + 1.37j$$

$$\boxed{ROC = \text{Re}\{s\} > 0.79}$$
 پس

$$\rightarrow h(t) = \frac{1}{2}u(t) + \frac{3}{2}(\sin(2t))u(t) + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{-s^2}{2(s^3+4)}\right\}$$

ادامه سؤال 3 بخش (ب)

$$\rightarrow H(s) = \frac{1}{2s} + \frac{3}{s^3+4} - \frac{s^2}{2(s^3+4)}$$

$$s^3+4 = (s + \sqrt[3]{4})(s^2 + 2\sqrt[3]{2} - s\sqrt[3]{4})$$

چون شرایط initial rest داریم پس سیگنال است راستی باشد و با توجه به اینکه قطب

های ما در :

$$s = 0$$

$$s = -2^{\frac{2}{3}} = -1.59$$

$$s = -(-2)^{\frac{2}{3}} = 0.79 - 1.37j$$

$$s = (-1)^{\frac{1}{3}} 2^{\frac{2}{3}} = 0.79 + 1.37j$$

$$\rightarrow ROC = \text{Re}\{s\} > 0.79$$

$$\rightarrow h(t) = \frac{1}{2}u(t) + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{3}{s^3+4}\right\} - \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{s^2}{2(s^3+4)}\right\}$$

(6)



ادامه سوال 3 نختی 6

$$\frac{3}{s^3+4} = \frac{A}{s+\sqrt[3]{4}} + \frac{Bs+C}{s^2+2\sqrt[3]{2}-s\sqrt[3]{4}}$$

$$\rightarrow s^2(A+B) + s(-A\sqrt[3]{4}+B\sqrt[3]{4}+C) + 2A\sqrt[3]{2}+C\sqrt[3]{4} = 3$$

$$\rightarrow A+B=0$$

$$\left. \begin{array}{l} \sqrt[3]{4}(B-A)+C=0 \\ 2A\sqrt[3]{2}+C\sqrt[3]{4}=3 \end{array} \right\} \text{حل با نرم افزار} \quad \begin{array}{l} A=0.4 \\ B=-0.4 \\ C=1.3 \end{array}$$

$$\rightarrow \frac{3}{s^3+4} = \frac{0.4}{s+\sqrt[3]{4}} + \frac{-0.4s+1.3}{s^2+2\sqrt[3]{2}-s\sqrt[3]{4}}$$

حسن می‌کنم این سوال اشتباه تایپی داشته و تکرار نموده اینجوری در پیاد در نتیجه به ساده سازی ادامه نمیدم.

گفته شده است که نایع هفتی در ارج است، بدین ترتیب می توان گفت که قطب هانت محور  
• افقی و عمودی متعامد هستند.

همچنین گفته شده که یکی از قطب ها  $s = \frac{1}{2}e^{\frac{j\pi}{4}}$  می باشد، پس ضیق تقارنی که بالا تر توضیح داده  
شد، می توان به قطب دیگر ارم پیدا کرد.

$$s = -\frac{1}{2}e^{\frac{j\pi}{4}}$$

$$s = +\frac{1}{2}e^{-\frac{j\pi}{4}}$$

$$s = -\frac{1}{2}e^{-\frac{j\pi}{4}}$$

با توجه به اینکه گفته شده کلاً چهار قطب داریم و ضیق هم اندازیم می توان حدس زد که  $X(s)$   
چنین شکلی دارد:

$$X(s) = \frac{a}{(s - \frac{1}{2}e^{\frac{j\pi}{4}})(s + \frac{1}{2}e^{\frac{j\pi}{4}})(s - \frac{1}{2}e^{-\frac{j\pi}{4}})(s + \frac{1}{2}e^{-\frac{j\pi}{4}})}$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} x(t) dt = 4 \rightarrow X(0) = 4$$

همچنین گفته شده است که:

$$X(s) \stackrel{\text{محدوده}}{=} \frac{a}{(s^2 - \frac{s}{\sqrt{2}} + \frac{1}{4})(s^2 + \frac{s}{\sqrt{2}} + \frac{1}{4})} \rightarrow X(0) = \frac{a}{\frac{1}{4} \times \frac{1}{4}}$$

$$\rightarrow \frac{a}{\frac{1}{16}} = 4 \rightarrow \boxed{a = \frac{1}{4}} \rightarrow \boxed{X(s) = \frac{\frac{1}{4}}{(s^2 - \frac{s}{\sqrt{2}} + \frac{1}{4})(s^2 + \frac{s}{\sqrt{2}} + \frac{1}{4})}}$$



سؤال 6)

$$\frac{dx(t)}{dt} = -2y(t) + 3(t) \rightarrow \boxed{SX(s) = -2Y(s) + 1} \quad (*)$$

$$\frac{dy(t)}{dt} = 2x(t) \rightarrow \boxed{SY(s) = 2X(s)} \quad (**)$$

$$\xrightarrow{(**)} X(s) = \frac{S}{2} Y(s) \xrightarrow{(*)} \frac{S^2}{2} Y(s) = -2Y(s) + 1$$

$$\rightarrow Y(s) = \frac{1}{\frac{S^2}{2} + 2} = \boxed{\frac{2}{S^2 + 4}} \rightarrow X(s) = \frac{2S}{2S^2 + 8} = \boxed{\frac{S}{S^2 + 4}}$$

چون گفته شده است که هر دو سیگنال ها دت راستی هستند پس ناحیه همگاری آن ها

هم برابر است! :  $\boxed{\operatorname{Re}\{s\} > 0}$

که چون قطب در  $\pm 2j$  دارند -

سؤال (4)

أجب بنموذج :

$$E(s) = X(s) - Y(s)$$

$$Y(s) = E(s)H(s)$$

$$\rightarrow E(s) = X(s) - E(s)H(s) \rightarrow \boxed{E(s) = \frac{X(s)}{1+H(s)}}$$

$$x(t) = u(t) \rightarrow X(s) = \frac{1}{s}$$

$$H(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s} \rightarrow E(s) = \frac{\frac{1}{s}}{1 + \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s}}$$

$$\rightarrow \boxed{E(s) = \frac{s + 2\zeta\omega_n}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}}$$

$$I_1 = \int_0^{\infty} t e^{st} dt = \int_{-\infty}^{+\infty} t e^{st} u(t) dt = L\{t e^{st} u(t)\} \Big|_{s=0}$$

$$= -\frac{d}{ds} (sE(s)) \Big|_{s=0} = \left( \frac{s^2 + 2\zeta\omega_n s}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2} \right)' \Big|_{s=0}$$

$$= \left( \frac{(2s + 2\zeta\omega_n)(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2) - (s^2 + 2\zeta\omega_n s)(2s + 2\zeta\omega_n)}{(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)^2} \right) \Big|_{s=0}$$

$$= \frac{2\zeta\omega_n \times \omega_n^2 - 0}{\omega_n^4} = \boxed{\frac{2\zeta}{\omega_n}}$$

$$E(s) = \frac{X(s)}{1 + H(s)} \quad (b)$$

$$\rightarrow E(s) = \frac{s + 2\zeta\omega_n}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

$$p = \frac{-2\zeta\omega_n \pm \sqrt{4\zeta^2\omega_n^2 - 4\omega_n^2}}{2}$$

محل قطب ها:

حال میبینیم که اگر  $\zeta < 1$  باشد بدین معنی است که قطب های ماست چپ محور عمودی یا به عبارتی در ممتد ها قرار می گیرند.

همچنین میدانیم که  $E$  دست راستی هست پس ناحیه همگرایی می شود سمت راست قطب بزرگتر که برابر است با:

$$-2\zeta\omega_n + 2\omega_n\sqrt{\zeta^2 - 1} = 2\omega_n(\sqrt{\zeta^2 - 1} - \zeta) > -2\zeta\omega_n \quad (*)$$

خرج  $E(s)$  یک تابع درجه در با تقعر رو به بالا هست پس طرف راست  $\sigma$  این ترس حتماً بزرگتر از صفر هست

از طرفی طبق نامعادله (\*) صورت کسر هم همواره به ازای  $s$  های داخل ناحیه همگرایی بزرگتر از صفر است پس  $E(s)$  در ناحیه همگرایی همواره بزرگتر از صفر هست از طرفی خواص لاپلاس می دانیم که:

$$\frac{dx}{dt} = sX(s) \rightarrow \mathcal{L}\{x'(t)\} = sX(s) - x(0)$$

همواره مثبت است  $\rightarrow I_2 = I_1 = \boxed{\frac{2\zeta}{\omega_n}}$