تمرین شمارهی ۳ تجزیه و تحلیل سیگنالها و سیستمها

۱ تبدیل لاپلاس سیگنالهای زمانپیوستهی زیر را محاسبه و ناحیهی همگرایی آنها را تعیین کنید.

$$x_2(t) = |t|e^{-2|t|}u(-t)$$
 ($y = x_1(t) = 3e^{-t}u(t) + 2e^tu(-t)$

$$x_4(t) = e^{-|t|}\cos(t)$$
 (2) $x_3(t) = \begin{cases} t, & 0 \le t \le 3 \\ 6 - t, & 3 \le t \le 6 \\ 0, & oth. \end{cases}$

۲ تبدیل Z دنبالههای زیر را محاسبه و ناحیهی همگرایی آنها را تعیین کنید.

$$x_4[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n \cos(2n)u[n]$$
 (2) $x_3[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n \{u[n+2] - u[n-2]\}$ (5)

۳ سیگنال زمانی متناظر با هریک از تبدیل لاپلاسهای زیر را با توجه به ناحیهی همگرایی آنها به دست آورید.

$$F_1(s) = \frac{s^2 + 4}{s^2 + 8s + 15}$$
 , $-5 < Re(s) < -3$ (Lie)

$$F_2(s) = \frac{1}{(s+1)^4} \qquad , \quad Re(s) < -1$$

$$F_3(s) = \frac{s^2 + 2}{(s+1)^2}$$
 , $Re(s) > -1$

۴ دنبالهی متناظر با هریک از تبدیل z های زیر را با توجه به ناحیهی همگرایی آنها به دست آورید.

$$F_1(z) = \frac{1+4z^{-2}}{1+\frac{9}{2}z^{-1}+2z^{-2}}$$
 , $\frac{1}{2} < |z| < 4$ (Lie)

$$F_2(z) = \frac{z^3}{(z-1)^3}$$
 , $|z| > 1$

$$F_3(z) = \frac{z^{-1} - \frac{1}{3}}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}}$$
 , $|z| < \frac{1}{3}$ (2)

۵ تبدیل لاپلاس خروجی یک سیستم خطّی و تغییرناپذیر با زمان در پاسخ به ورودی x(t)=2u(t) ، به صورت زیر است:

$$Y(s) = \frac{s+1}{s^2 + 6s + 13}$$

الف) مقادیر $y(\infty)$ و $y(0^+)$ را به دست آورید.

ب) تابع انتقال این سیستم را تعیین کنید.

ج) با فرض پایدار و علّی بودن سیستم، پاسخ ضربهی آن را به دست آورید.

د) پاسخ سیستم به ورودی $x(t) = 5\cos(t)$ را به دست آورید.

اطلاعات زیر دربارهی یک سیستم LTI زمان گسسته با ورودی x[n] و خروجی y[n] داده شده است:

x[n]=0 برای هر $x[n]=(-2)^n$ برای هر $x[n]=(-2)^n$ برای هر ۱.

۲. اگر $u[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n$ برای هر u[n] برای هر $x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n$ برای هر x[n]

$$y[n] = \delta[n] + a(\frac{1}{4})^n u[n]$$

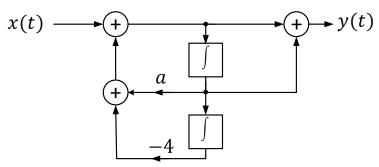
که در آن a یک عدد ثابت است.

الف) مقدار a را تعیین کنید.

ب) پاسخ این سیستم به ورودی ثابت x[n]=1 برای هر n ، را تعیین کنید.

ج) پاسخ این سیستم به ورودی $x[n] = \cos(2n)$ برای هر n ، را تعیین کنید.

۷ نمودار بلوکی یک سیستم LTI ، با استفاده از جمع کنندهها، انتگرال گیرهای مرتبهی اول و ضرب کنندههای در عدد ثابت، در شکل زیر نشان داده شده است.



الف) تابع انتقال $\frac{Y(s)}{X(s)} = H$ و معادلهی دیفرانسیل توصیف *ک*نندهی رابطهی ورودی–خروجی این سیستم را بر حسب پارامتر a به دست آورید.

ب) اگر پاسخ این سیستم به سیگنال $x(t)=e^t$ ، سیگنال $y(t)=rac{1}{5}e^t$ باشد، مقدار ثابت a را تعیین کنید.

ج) با فرض مقدار a=-5 و **پایدار بودن** سیستم، پاسخ ضربه ی آن را تعیین کنید.

د) پاسخ سیستم بند ج را به سیگنال ورودی $x(t)=2e^{-3t}u(t)$ تعیین کنید.

۸ رابطهی ورودی-خروجی یک سیستم LTI توسط معادلهی تفاضلی زیر توصیف شده است:

$$y[n-2] + \frac{7}{2}y[n-1] - 2y[n] = x[n-1] - x[n]$$

پاسخ ضربهی سیستم را در هر یک از حالتهای زیر تعیین کنید.

الف) سیستم علّی و ناپایدار باشد.

ب) سيستم غير علّى (Noncausal) و پايدار باشد.

ج) سیستم ضدعلّی (Anticausal) و ناپایدار باشد.

د) در بند الف، پاسخ این سیستم به ورودی $x[n]=(rac{1}{3})^nu[n]$ برای هر n ، را تعیین کنید.
