

# Signali i sustavi – Zadaci za aktivnost – Tjedan 10.

Akadska školska godina 2006./2007.

- 1) Zadan je sustav  $\frac{dy}{dt} + 5y + 2 = u(t)$ ,  $y(0)=0$ . Je li sustav linearan? Ako je obrazložite zašto je, a ako nije objasnite zašto nije! Zašto nam je važno je li sustav linearan, tj. što nam to znači u traženju odziva sustava na neku pobudu?
- 2) Zadan je odziv na step LTI sustava  $y(t) = \cos(\omega_0 t) \mu(t)$ . Nađite impulsni odziv sustava. Kakve početne uvjete pri tome podrazumijevate? Možete li generalizirati rezultat?
- 3) Zadan je integrator. Ulaz i izlaz integratora vezani su relacijom

$$y(t) = \int_{-\infty}^t u(\tau) d\tau$$

- a) Nađite impulsni odziv sustava,
  - b) Ispitajte stabilnost sustava.
- 4) Ako na ulaz sustava  $-\frac{dy}{dt} + y(t) = u(t)$  dovedemo signal  $u(t) = \mu(-t)$ . Kako će izgledati izlaz iz sustava u slučaju:
    - a)  $y(0)=0$ ,
    - b)  $y(0)=1$ .
  - 5) Zadan je kontinuiran sustav  $y''(t) + 2y'(t) + y(t) = u(t)$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 0$ . Nađite odziv sustava na sljedeće pobude:
    - a)  $u(t) = t\mu(t)$ ,
    - b)  $u(t) = \mu(t)$ ,
    - c)  $u(t) = \delta(t)$ .
    - d)  $u(t) = t\mu(t) + \mu(t) + \delta(t)$ ,
  - 6) Veza između ulaza i izlaza sustava dana je izrazom:

$$y(t) = \int_0^1 u(t-h) dh, \forall t \in R$$

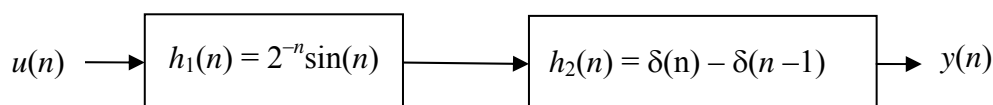
Odredite:

- a) Impulsni odziv sustava
  - b) Odziv sustava na pobudu  $u(t) = \sin(\frac{\pi}{2}t)$ ,  $\forall t \in R$
- 7) Kontinuirani sustav prvog reda zadan je diferencijalnom jednačinom:
 
$$y' + y = u' + 2u.$$

Na ulaz sustava dovedena je pobuda  $u(t) = 3\mu(t)$ . Nađite odziv sustava ukoliko su početni uvjeti

- a)  $y(0^-) = 9$
  - b)  $y(0^+) = 9$
- 8) Odredite metodom konvolucijske sumacije odziv  $y(n)$  sustava prikazanog slikom, ako je zadano:

$$u(n) = \mu(n), \quad h_1(n) = 2^{-n}\sin(n), \quad h_2(n) = \delta(n) - \delta(n-1)$$



$$\textcircled{1} \quad \frac{dy}{dt} + 5y + 2 = u(t), \quad y(0) = 0$$

→ Sustav je očigledno nelinearan.

Ako na ulaz dovedemo linearnu kombinaciju dva signala, na izlazu to očigledno nećemo dobiti → razlog je 2.

→ Ako je sustav linearni (specifični i vremenski nepromjenjiv → LTI), tada što god napravili ulaznom signalu (linearna transformacija) → to ćemo napraviti i izlazu. tj.

Ako je s LTI te

$$Y_1 = S\{U_1\}, \text{ tuda što je}$$

$U_2 = T\{U_1\}$ ,  $T$  - neki drugi LTI, onda ujedini da je

$$\underline{Y_2 = T\{Y_1\}} \rightarrow \text{tj. što znam}$$

odziv na  $U_1$ , i što znamo da  $U_2$  može dobiti iz  $U_1$  → linearna transformacija tuda  $Y_2$  ćemo dobiti iz  $Y_1$ .

2) Konstruiraj supresor iz prethodnog zadatka

$$y(t) = \cos \omega_0(t) u(t) = T\{u(t)\}$$

$$T\{\delta(t)\} = ?$$

S obzirom da je sustav linearni, te s obzirom

$$\text{da je } \delta(t) = \frac{d}{dt}(u(t)) \rightarrow$$

$$T\{\delta(t)\} = \frac{d}{dt}(\cos \omega_0 t u(t)) =$$

$$= -\omega_0 \sin \omega_0 t u(t) + \delta(t)$$

$$3) y(t) = \int_{-\infty}^t u(\tau) d\tau \rightarrow$$

$$a) \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = u(t)$$

b) stabilnost sustava  $\rightarrow$  dva uvjeta:

i)  $\rightarrow$  impuls odziva u beskonačnosti  
 težiti u 1  $\neq 0 \rightarrow$  moguć  
 stabilnost.

$$ii) y(t) = \int_{-\infty}^t u(\tau) d\tau \quad \frac{d}{dt} \rightarrow y' = u$$

$\rightarrow$  vlastiti pol  $s = 0 \rightarrow$  1. red. slb.

$$4) \quad \frac{dy}{dt} - y(t) = -\nu(-t)$$

$$a) \quad y(0) = 0$$

$$y_h = ce^t$$

$$t \in (-\infty, 0) \rightarrow y_p = 1 \rightarrow$$

$$t \in (-\infty, 0] \rightarrow y_p = ce^t + 1 \rightarrow$$

$$y_p = (ce^t + 1)\nu(-t) \rightarrow \text{open } t \in \mathbb{R}$$

$$y_p' - y_p = -\nu(-t) \rightarrow$$

$$\cancel{ce^t} \nu(-t) - (c+1)\delta(t) - (\cancel{ce^t} + 1)\cancel{\nu(-t)} = -\nu(-t)$$

$$\underline{c = -1}$$

$$\rightarrow y_p = (1 - e^t)\nu(-t) \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\rightarrow y_h = ce^t$$

$$y = ce^t + (1 - e^t)\nu(-t)$$

$$\downarrow y(0) = 0$$

$$c = 0$$

$$a) \rightarrow y = (1 - e^t)\nu(-t)$$

$$b) \quad y(0) = 1 \rightarrow y = e^t + (1 - e^t)\nu(-t)$$

$$5) \quad y'' + 2y' + y = u, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0$$

$$a) \quad u(t) = t \nu(t)$$

$$h. \text{ jedlaca} \rightarrow \lambda^2 + 2\lambda + 1 = 0$$

$$(\lambda + 1)^2 = 0 \rightarrow \lambda_{1,2} = \underline{-1}$$

$$y_h = (c_1 + c_2 t) e^{-t}$$

$$y_p = A + Bt \rightarrow$$

$$2B + A + Bt = t \rightarrow \underline{B = 1}$$

$$\underline{A = -2}$$

$$y = (c_1 + c_2 t) e^{-t} + t - 2$$

$$+ \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0 \rightarrow$$

$$y = (te^{-t} + 2e^{-t} + t - 2) \nu(t)$$

$$b) \text{ s obzrom da je } \nu(t) = \frac{d}{dt} [t \nu(t)]$$

$$\rightarrow y_b = y_a' = (-e^{-t} + te^{-t} + 1) \nu(t)$$

$$c) \rightarrow \text{Ako } y_c = y_b' = te^{-t} \nu(t)$$

$$d) \rightarrow \text{lin. kombin.} \rightarrow (e^{-t} + te^{-t} + t - 1) \nu(t)$$

$$c) \quad x(t) = \int_0^1 u(t-h) dh, \quad \forall t \in \mathbb{R}$$

a) impulsni odziv  $\rightarrow$

$$h(t) = \int_0^1 \delta(t-h) dh, \quad t-h = k$$

$$dh = -dk$$

$$\begin{aligned} h(t) &= -\int_t^{t-1} \delta(k) dk = \int_{t-1}^t \delta(k) dk = \\ &= \int_0^t \delta(k) dk - \int_0^{t-1} \delta(k) dk = \\ &= \gamma(t) - \gamma(t-1) \end{aligned}$$

$$b) \quad u(t) = \sin \frac{\pi}{2} t$$

$$y = \int_0^1 \sin \frac{\pi}{2} (t-h) dh = \left| \begin{array}{l} \frac{\pi}{2} (t-h) = k \\ dh = -\frac{2}{\pi} dk \end{array} \right.$$

$$= \frac{2}{\pi} \int_{\frac{\pi}{2} t}^{\frac{\pi}{2} (t-1)} \sin k dk = + \frac{2}{\pi} \cos k \Big|_{\frac{\pi}{2} t}^{\frac{\pi}{2} (t-1)}$$

$$= \frac{2}{\pi} \left[ \cos \frac{\pi}{2} t - \cos \left( \frac{\pi}{2} t - \frac{\pi}{2} \right) \right]$$

$$= \frac{2}{\pi} \left[ \cos \frac{\pi}{2} t - \sin \frac{\pi}{2} t \right]$$

$$2) \quad y' + y = u' + 2u.$$

$$u(t) = 3\nu(t), \quad \underline{y(0)}$$

$$a) \quad y(0^-) = 0, \quad b) \quad y(0^+) = 9.$$

$$y_h = ce^{-t}$$

$$t \in (0, \infty) \rightarrow y_p = k \rightarrow$$

$$k = 6 \rightarrow$$

$$y_p = (ce^{-t} + 6)\nu(t), \quad \underline{t \in \mathbb{R}}.$$

$$\rightarrow -\cancel{ce^{-t}}\nu(t) + (c+6)\delta(t) +$$

$$+ \cancel{(ce^{-t} + 6)}\nu(t) = 3\delta(t) + 6\nu(t)$$

$$\rightarrow \underline{c = -3}$$

$$\rightarrow y = ce^{-t} + (6 - 3e^{-t})\nu(t)$$

$$a) \quad y(0^-) = c + 0 = 9 \rightarrow (\underline{\nu(0^-) = 0})$$

$$c = 9$$

$$y = 9e^{-t} + (6 - 3e^{-t})\nu(t) \quad \underline{t \in \mathbb{R}}$$

$$\rightarrow y = (6 + 6e^{-t})\nu(t) \quad \underline{t \in (0, \infty)}.$$

7b)

$$Y = ce^{-t} + (6 - 3e^{-t})\nu(t)$$

$$Y(0^+) = 9$$

$$(\nu(0^+) = 9)$$

$$Y(0^+) = c + 3 = 9 \rightarrow \underline{c = 6}$$

$$Y = 6e^{-t} + (6 - 3e^{-t})\nu(t), \underline{t \in \mathbb{R}}$$

$$Y = (6 + 3e^{-t})\nu(t), \underline{t \in (0, \infty)}$$

$$8) u(n) = \nu(n), h_1 = z^{-n} \sin n, h_2 = \delta(n) \delta(n-1)$$

$$\begin{aligned} Y(n) &= u(n) * h_1(n) * h_2(n) \\ &= \underbrace{(u(n) * h_2(n))}_{\delta(n)} * h_1(n) \end{aligned}$$

$$= \delta(n) * h_1(n) = h_1(n) \Rightarrow$$

$$Y(n) = z^{-n} \sin n, \underline{n \geq 0}$$